Comau Robotics
Istruzioni per l'uso

SMART5 PAL 260-3.1

Specifiche Tecniche

CR00757656-it_00/0910

Le informazioni contenute in questo manuale sono di proprietà di COMAU S.p.A.

E' vietata la riproduzione, anche parziale, senza preventiva autorizzazione scritta di COMAU S.p.A.

COMAU si riserva il diritto di modificare, senza preavviso, le caratteristiche del prodotto presentato in questo manuale.

Copyright © 2010 by COMAU

SOMMARIO

PREFAZIONE 5
Simbologia adottata nel manuale. 5
Documentazione di riferimento 6

1. PRESCRIZIONI DI SICUREZZA GENERALI 7
Responsabilità 7
Prescrizioni di sicurezza 8
Scopo 8
Definizioni. 8
Applicabilità 9
Modalità operative 10
Prestazioni 16

2. DESCRIZIONE GENERALE 17
Robot:
SMART5 PAL 260-3.1 17
Meccanica robot. 18
Intercambiabilita' 19
Calibrazione 19

3. CARATTERISTICHE TECNICHE 20
Generalita' 20

4. AREA OPERATIVA ED INGOMBRI ROBOT 23
SMART5 PAL 260-3.1 24
SMART5 PAL 260-3.1 25

5. FLANGIA ROBOT 27
Flangia attacco attrezzi 27

6. CARICHI AL POLSO E SUPPLEMENTARI 29
Generalità 29
Determinazione carichi max alla flangia del polso (Q_F) 29
Carichi supplementari (Q_S) 32

Fori per montaggio attrezzature 32

7. PREDISPOSIZIONI PER L'INSTALLAZIONE ROBOT 34

Condizioni ambientali 34
Dati ambientali 34
Spazio operativo 34

Fissaggio ad una piastra in acciaio 35

Fissaggio a piastra livellabile (opzionale) 35

Sollecitazioni alla struttura di supporto 38

8. OPZIONI 39

Applicabilità opzioni 39

Gruppo parzializzazione area lavoro asse 1
(3 aree - Cod. CR82350400) 40
Descrizione 41

Gruppo parzializzazione area lavoro asse 2 - 2 aree (Cod. CR82344900) 42
Descrizione 42

Gruppo finecorsa meccanico regolabile
asse 1 (Cod. CR82342100) 44
Descrizione 45

Gruppo finecorsa meccanico regolabile
asse 2 (Cod. CR82344800) 46
Descrizione 47

Gruppo viti e spine per fissaggio robot
(Cod. CR82342700) 48
Descrizione 48

Gruppo piastra livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82342800) 49
Descrizione 49

Gruppo piastra non livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82343100) 50

Attrezzo per calibrazione manuale
(Cod. 82314100) 51
Descrizione 51

Gruppo attrezzo calibrato (Cod. 81783801) 53
Descrizione 54

Gruppo protezione connessioni smistamento calpestabile
(Cod. CR82352200) 54
Descrizione 54

Gruppo forcolabilità (Cod. CR82274800) 55
Descrizione 55

PREFAZIONE

Simbologia adottata nel manuale

Di seguito vengono riportati i simboli che rappresentano: **AVVERTENZE**, **ATTENZIONE** e **NOTE** ed il loro significato

Il simbolo indica procedure di funzionamento, informazioni tecniche e precauzioni che se non vengono rispettate e/o correttamente eseguite possono causare lesioni al personale.

Il simbolo indica procedure di funzionamento, informazioni tecniche e precauzioni che se non vengono rispettate e/o correttamente eseguite possono causare danni alle apparecchiature.

Il simbolo indica procedure di funzionamento, informazioni tecniche e precauzioni che è essenziale mettere in evidenza.

Documentazione di riferimento

Il presente documento si riferisce al **robot SMART5 PAL 260-3.1** in allestimento standard.

La composizione del set completo dei manuali che documentano il sistema robot e controllo è specificato nella tabella seguente:

Comau	**Robot**	**Set Manuali**
Comau	SMART5 PAL 260-3.1	– Specifiche Tecniche – Trasporto installazione – Manutenzione – Schema elettrico

Questi manuali devono essere integrati con i seguenti documenti:

Comau	Unità di Controllo C5G	– Specifche Tecniche – Trasporto e installazione – Guida all'integrazione, sicurezze, I/O, comunicazioni – Manutenzione – Uso dell'Unità di Controllo. – Schema elettrico
	Programmazione	– EZ PDL2 Ambiente di programmazione facilitato – PDL2 Programming Language Manual – Programmazione del movimento – VP2 Visual PDL2

1. PRESCRIZIONI DI SICUREZZA GENERALI

Il presente capitolo ha carattere generale e si applica all'intero Sistema Robotico. Considerando la sua importanza, tale capitolo è richiamato incondizionatamente in ogni manuale di istruzioni del sistema.

In questo capitolo sono riportati i seguenti argomenti:

– Responsabilità

– Prescrizioni di sicurezza.

1.1 Responsabilità

– L'integratore dell'impianto deve eseguire l'installazione e la movimentazione del Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo) in accordo alle Norme di Sicurezza vigenti nel paese dove viene realizzata l'installazione. L'applicazione e l'utilizzo dei necessari dispositivi di protezione e sicurezza, l'emissione della dichiarazione di conformità e l'eventuale marcatura CE dell'impianto, sono a carico dell'Integratore.

– COMAU Robotics & Service declina ogni responsabilità da incidenti causati dall'uso scorretto o improprio del Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo), da manomissioni di circuiti, di componenti, del software e dall'utilizzo di ricambi non presenti nella lista ricambi.

– La responsabilità dell'applicazione delle presenti Prescrizioni di Sicurezza è a carico dei preposti che dirigono / sovrintendono alle attività citate al paragrafo Applicabilità, i quali devono accertarsi che il Personale Autorizzato sia a conoscenza ed osservi scrupolosamente le prescrizioni contenute in questo documento oltre alle Norme di Sicurezza di carattere generale applicabili al Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo) vigenti nel Paese dove viene realizzata l'installazione.

– La mancata osservanza delle Norme di Sicurezza può causare lesioni permanenti o morte al personale e danneggiare il Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo).

L' installazione deve essere eseguita da Personale qualificato all'installazione e deve essere conforme alle norme Nazionali e Locali

1.2 Prescrizioni di sicurezza

1.2.1 Scopo

Le presenti prescrizioni di sicurezza hanno lo scopo di definire una serie di comportamenti ed obblighi ai quali attenersi nell'eseguire le attività elencate al paragrafo Applicabilità.

1.2.2 Definizioni

Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo)
Si definisce Sistema robotico l'insieme funzionale costituito da: Robot, Unità di Controllo, Terminale di Programmazione ed eventuali opzioni.

Spazio Protetto
Si definisce spazio protetto l'area delimitata dalle barriere di protezione e destinata all'installazione e al funzionamento del robot

Personale Autorizzato
Si definisce personale autorizzato l'insieme delle persone opportunamente istruite e delegate ad eseguire le attività elencate al paragrafo Applicabilità.

Personale Preposto
Si definisce preposto il personale che dirige o sovrintende alle attività alle quali siano addetti lavoratori subordinati definiti al punto precedente

Installazione e Messa in Servizio
Si definisce installazione l'integrazione meccanica, elettrica, software del Sistema Robot e Controllo in un qualsiasi ambiente che richieda la movimentazione controllata degli assi Robot, in conformità con i requisiti di sicurezza previsti nella Nazione dove viene installato il Sistema.

Funzionamento in Programmazione
Modo operativo sotto controllo dell'operatore, che esclude il funzionamento automatico e che permette le seguenti attività: movimentazione manuale degli assi robot e programmazione di cicli di lavoro a velocità ridotta, prova del ciclo programmato a velocità ridotta e, quando ammesso, a velocità di lavoro.

Funzionamento in Auto / Remote
Modo operativo in cui il robot esegue autonomamente il ciclo programmato alla velocità di lavoro, con personale all'esterno dello spazio protetto, con barriere di protezione chiuse e inserite nel circuito di sicurezza, con avviamento/arresto locale (posto all'esterno dello spazio protetto) o remoto.

Manutenzione e Riparazione
Si definisce intervento di manutenzione e riparazione l'attività di verifica periodica e/o di sostituzione di parti (meccaniche, elettriche, software) o componenti del Sistema Robot e Controllo e l'attività per identificare la causa di un guasto sopraggiunto, che si conclude con il ripristino del Sistema Robot e Controllo nelle condizioni funzionali di progetto.

Messa Fuori Servizio e Smantellamento
Si definisce messa fuori servizio l'attività di rimozione meccanica ed elettrica del Sistema Robot e Controllo da una realtà produttiva o ambiente di studio.
Lo smantellamento consiste nell'attività di demolizione e smaltimento dei componenti che costituiscono il Sistema Robot e Controllo.

Integratore
Si definisce Integratore la figura professionale responsabile dell'installazione e messa in servizio del Sistema Robot e Controllo.

Uso Scorretto
Si definisce uso scorretto l'utilizzo del sistema al di fuori dei limiti specificati nella Documentazione Tecnica.

Campo d'Azione
Per campo d'azione del Robot si intende il volume di inviluppo dell'area occupata dal Robot e dalle sue attrezzature durante il movimento nello spazio.

1.2.3 Applicabilità

Le presenti Prescrizioni devono essere applicate nell'esecuzione delle seguenti attività:

- Installazione e Messa in Servizio
- Funzionamento in Programmazione
- Funzionamento in Auto / Remote
- Sfrenatura degli assi robot
- Manutenzione e Riparazione
- Messa Fuori Servizio e Smantellamento.

1.2.4 Modalità operative

Installazione e Messa in Servizio

- La messa in servizio è permessa solo quando il Sistema Robot e Controllo è installato correttamente e in modo completo.
- L'installazione e messa in servizio del sistema è consentita unicamente al personale autorizzato.
- L'installazione e la messa in servizio del sistema è ammessa esclusivamente all'interno di uno spazio protetto con dimensioni adeguate ad ospitare il robot e l'attrezzatura con la quale è allestito, senza fuori uscite dalle barriere. Occorre verificare inoltre che nelle condizioni di normale movimento del robot si eviti la collisione dello stesso con parti interne allo spazio protetto (es. colonne della struttura, linee di alimentazione, ecc.) o con le barriere. Se necessario limitare l'area di lavoro del robot per mezzo di tamponi meccanici di finecorsa (vedere gruppi opzionali).
- Eventuali postazioni fisse di comando del robot devono essere posizionate fuori dallo spazio protetto e in un punto tale da consentire la più completa visione dei movimenti del robot.
- Per quanto possibile, l'area di installazione del robot deve essere sgombra da materiali che possano impedire o limitare la visuale.
- Durante le fasi di installazione, il robot e l'Unità di Controllo devono essere movimentati come indicato nella Documentazione Tecnica del prodotto; in caso di sollevamento, verificare il corretto fissaggio dei golfari ed utilizzare unicamente imbracature ed attrezzature adeguate.
- Fissare il robot al supporto di sostegno, con tutti i bulloni e le spine previsti, serrati alle coppie di serraggio riportate sulla Documentazione Tecnica del prodotto.
- Se presenti, rimuovere le staffe di fissaggio degli assi e verificare il corretto fissaggio dell'attrezzatura con cui il robot è allestito.
- Verificare che i ripari del robot siano correttamente fissati e che non vi siano particolari mobili o allentati, controllare inoltre l'integrità dei componenti dell'Unità di Controllo.
- Installare l'Unità di Controllo all'esterno dello spazio protetto: l'Unità di Controllo non deve essere utilizzata come parte delle recinzioni.
- Verificare la coerenza tra la tensione predisposta nell'Unità di Controllo indicata sull'apposita targhetta ed il valore di tensione della rete di distribuzione energia.
- Prima di procedere all'allacciamento elettrico dell'Unità di Controllo, verificare che il disgiuntore sulla rete di distribuzione sia bloccato in posizione d'apertura.
- Il collegamento tra l'Unità di Controllo e la rete di alimentazione trifase dello stabilimento, deve essere realizzato tramite un cavo armato quadripolare (3 fasi + terra) di dimensioni adeguate alla potenza installata sull'Unità di Controllo vedere la Documentazione Tecnica del prodotto.
- Il cavo d'alimentazione deve entrare nell'Unità di Controllo attraverso l'apposito passacavo ed essere correttamente bloccato.
- Collegare il conduttore di terra (PE) e di seguito collegare i conduttori di potenza all'interruttore generale.
- Collegare il cavo d'alimentazione, collegando per primo il conduttore di terra al disgiuntore sulla rete di distribuzione energia dopo avere verificato con apposito

strumento che i morsetti del disgiuntore siano fuori tensione. Si raccomanda di connettere l'armatura del cavo alla terra.

– Collegare i cavi di segnali e potenza tra Unità di Controllo e robot.
– Collegare il robot a terra o all'Unità di Controllo o ad una vicina presa di terra.
– Verificare che la/le porta/e dell'Unità di Controllo siano chiuse con l'apposita chiave.
– L'errato collegamento dei connettori può provocare danni permanenti ai componenti dell'Unità di Controllo.
– L'Unità di Controllo C5G gestisce al suo interno i principali interblocchi di sicurezza (cancelli, pulsante di abilitazione, ecc.). Collegare gli interblocchi di sicurezza dell'Unità di Controllo C5G con i circuiti di sicurezza della linea avendo cura di realizzarli come richiesto dalle Norme di Sicurezza. La sicurezza dei segnali di interblocco provenienti da linea trasferta (arresto d'emergenza, sicurezza cancelli, ecc.), ossia la realizzazione di circuiti corretti e sicuri è a carico dell'integratore del Sistema Robot e Controllo.

Nel circuito di arresto di emergenza della cella/linea è necessario includere i contatti dei pulsanti di arresto di emergenza dell'unità di controllo, disponibili su X30. I pulsanti non sono interbloccati internamente al circuito di arresto d'emergenza dell'Unità di Controllo.

– Non si garantisce la sicurezza del sistema in caso di realizzazione errata, incompleta o mancante di tali interblocchi.
– Nel circuito di sicurezza è previsto l'arresto controllato (IEC 60204-1, arresto di categoria 1) per gli ingressi di sicurezza Auto Stop/ General Stop ed Emergenza. L'arresto controllato è attivo solo in stato Automatico; in Programmazione l'esclusione della potenza (apertura dei contattori di potenza) avviene in modo immediato. La modalità per la selezione del tempo dell'arresto controllato (impostabile sulla scheda SDM) è riportato nel Manuale d'Installazione.
– Nella realizzazione delle barriere di protezione, specialmente per le barriere ottiche e le porte d'ingresso, tenere presente i tempi e gli spazi di arresto del robot in funzione della categoria di arresto (0 oppure 1) e della massa del robot.

Verificare che il tempo di arresto controllato sia coerente con il tipo di Robot collegato all'Unità di Controllo. Il tempo di arresto si seleziona attraverso i selettori SW1 e SW2 sulla scheda SDM.

– Verificare che le condizioni ambientali e operative di lavoro non eccedano i limiti specificati nella Documentazione Tecnica del prodotto specifico.
– Le operazioni di calibrazione devono essere eseguite con la massima attenzione, come riportato nella Documentazione Tecnica del prodotto specifico, e si devono concludere con la verifica della corretta posizione della macchina.

– Per le fasi di caricamento o aggiornamento del software di sistema (per esempio dopo la sostituzione di schede), utilizzare unicamente il software originale consegnato da COMAU Robotics & Service. Attenersi scrupolosamente alla procedura di caricamento del software di sistema descritta nella Documentazione Tecnica fornita con il prodotto specifico. Dopo il caricamento eseguire sempre alcune prove di movimentazione del Robot, a velocità ridotta rimanendo al di fuori dello spazio protetto.

– Verificare che le barriere dello spazio protetto siano correttamente posizionate.

Funzionamento in Programmazione

– La programmazione del robot è consentita unicamente al personale autorizzato.

– Prima di procedere alla programmazione, l'operatore deve controllare il Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo) per assicurarsi che non sussistano condizioni anomale potenzialmente pericolose e che nello spazio protetto non siano presenti persone.

– Per quanto possibile la programmazione deve essere comandata restando all'esterno dello spazio protetto.

– Prima di operare all'interno dello Spazio Protetto, l'operatore deve accertarsi, rimanendo all'esterno dello spazio protetto, che tutte le necessarie protezioni e i dispositivi di sicurezza siano presenti e funzionanti e in particolare che il Terminale di Programmazione funzioni correttamente (velocità ridotta, enabling device, dispositivo di arresto d'emergenza, ecc.).

– Durante le fasi di programmazione, la presenza all'interno dello Spazio Protetto è consentita al solo operatore in possesso del Terminale di Programmazione.

– Se è indispensabile la presenza di un secondo operatore nell'area di lavoro durante la verifica del programma, questi dovrà disporre di un suo enabling device (dispositivo di abilitazione) interbloccato con i dispositivi di sicurezza.

– L'attivazione dei motori (DRIVE ON) deve essere comandata sempre da posizione esterna al campo d'azione del robot, dopo aver verificato che nell'area interessata non vi sia la presenza di persone. L'operazione di attivazione motori si considera conclusa alla comparsa della relativa indicazione di stato macchina.

– Durante la programmazione l'operatore deve mantenersi ad una distanza dal robot tale da permettergli di scansare eventuali movimenti anomali della macchina, e comunque in posizione tale da evitare possibili rischi di costrizione tra il robot e parti della struttura (colonne, barriera, ecc.), o tra parti mobili del robot stesso.

– Durante la programmazione l'operatore deve evitare di trovarsi in corrispondenza di parti del robot che possono, per effetto della gravità, compiere dei movimenti verso il basso oppure verso l'alto o lateralmente (nel caso di montaggio su piano inclinato).

– La prova del ciclo programmato alla velocità di lavoro, in alcune situazioni in cui si renda necessario un controllo visivo a breve distanza, con la presenza dell'operatore all'interno dello spazio protetto, deve essere attivato solo dopo aver effettuato un ciclo completo di prova a velocità ridotta. La prova deve essere comandata da una distanza di sicurezza.

– Occorre prestare particolare attenzione quando si programma mediante Terminale di Programmazione: in tal caso, benché tutti i dispositivi di sicurezza hardware e software siano in funzione, il movimento del robot dipende comunque dall'operatore.

– La prima esecuzione di un nuovo programma può comportare il movimento del robot lungo una traiettoria diversa da quella attesa.

– La modifica di passi del programma (es. spostamento di un passo da un punto ad un altro del flusso, registrazione errata di un passo, modifica della posizione del robot fuori dalla traiettoria che raccorda due passi del programma), può dare origine a movimenti non previsti dall'operatore in fase di prova del programma stesso.

– In entrambi i casi operare con attenzione, mantenendosi comunque al di fuori del campo d'azione del robot e provare il ciclo a velocità ridotta.

Funzionamento in Auto / Remote

– L'attivazione del funzionamento in automatico (stati AUTO e REMOTE) è consentita unicamente con il Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo) integrato in un'area dotata di barriere di protezione correttamente interbloccate, come prescritto dalle Norme di Sicurezza vigenti nel Paese dove viene realizzata l'installazione.

– Prima di attivare il funzionamento in automatico l'operatore deve verificare il Sistema Robot e Controllo e lo spazio protetto per accertarsi che non sussistano condizioni anomale potenzialmente pericolose.

– L'operatore può attivare il funzionamento automatico solo dopo aver verificato:
  • che il Sistema Robot e Controllo non si trovi in stato di manutenzione o riparazione;
  • che le barriere di protezione siano correttamente collocate;
  • che non vi sia personale all'interno dello spazio protetto;
  • che le porte dell'Unità di Controllo siano chiuse con l'apposita chiave;
  • che i dispositivi di sicurezza (arresto d'emergenza, sicurezze delle barriere di protezione) siano funzionanti;

– Particolare attenzione deve essere posta alla selezione dello stato remote, in cui il PLC della linea può compiere operazioni automatiche di accensione motori e avvio del programma.

Sfrenatura degli assi robot

– In assenza della forza motrice, lo spostamento degli assi del robot è possibile per mezzo di dispositivi opzionali per sfrenatura e adeguati mezzi di sollevamento. Tali dispositivi permettono unicamente la disattivazione del freno di ciascun asse. In questo caso, tutte le sicurezze del sistema (compreso l'arresto d'emergenza e il pulsante di abilitazione) sono escluse inoltre gli assi robot possono muoversi verso l'alto oppure verso il basso a causa di forze generate dal sistema di bilanciamento oppure per gravità.

Prima di utilizzare i dispositivi per sfrenatura manuale si raccomanda l'imbragatura del robot oppure l'aggancio ad un carroponte.

– L'impiego dello sfrenatore genera rischio di caduta assi soggetti a gravità e rischio di urto determinato da un ripristino non corretto a seguito dell'uso del modulo sfrenatore. La procedura per il corretto uso dello sfrenatore (sia lo sfrenatore integrato sia il modulo sfrenatore) è riportata nei manuali di manutenzione.

– Alla successiva ripresa del movimento dopo una interruzione di una MOVE non completata, la funzione tipica del recupero di traiettoria può generare percorsi non prevedibili con conseguete rischio di urto. La stessa condizione è presente alla

successiva ripresa del ciclo automatico. Evitare di spostare il Robot in posizioni distanti da quelle previste alla ripresa del movimento; in alternativa disattivare i programmi e/o le istruzioni di MOVE pendenti.

Manutenzione e Riparazione

– Al montaggio in COMAU Robotics & Service, il robot viene rifornito con lubrificanti che non contengono sostanze pericolose per la salute tuttavia in alcuni casi, l'esposizione ripetuta e prolungata al prodotto può provocare manifestazioni cutanee irritative oppure, in caso di ingestione, malessere.
Misure di Pronto Soccorso. In caso di contatto con gli occhi e con la pelle: lavare con abbondante acqua le zone contaminate; in caso persistessero fenomeni irritativi consultare un medico.
In caso di ingestione non indurre il vomito o somministrare prodotti per via orale; consultare un medico al più presto.

– Le operazioni di manutenzione, ricerca guasti e riparazione sono consentite unicamente al personale autorizzato.

– L'attività di manutenzione e riparazione in corso deve essere segnalata con apposito cartello indicante lo stato di manutenzione, posto sul pannello comandi dell'Unità di Controllo, fino ad operazione ultimata anche se temporaneamente sospesa.

– Le operazioni di manutenzione e sostituzione di componenti o dell'Unità di Controllo, devono essere eseguite con l'interruttore generale in posizione di aperto e bloccato per mezzo di un lucchetto di sicurezza.

– Anche se l'Unità di Controllo non è alimentata (interruttore generale aperto), possono essere presenti tensioni interconnesse, provenienti dal collegamento con unità periferiche o con sorgenti di alimentazioni esterne (es. input/output a 24 Vcc). Disattivare le sorgenti esterne quando si opera sulle parti del sistema interessate.

– La rimozione di pannelli, schermi protettivi, griglie ecc. è consentita solo con interruttore generale aperto e bloccato con lucchetto di sicurezza.

– I componenti guasti devono essere sostituiti con altri dello stesso codice oppure equivalenti definiti dalla COMAU Robotics & Service.

Dopo la sostituzione del modulo SDM, sul nuovo modulo verificare che l'impostazione del tempo di arresto sui selettore SW1 e SW2 sia coerente con il tipo di Robot collegato all'Unità di Controllo.

– Le attività di ricerca guasti e di manutenzione devono essere eseguite, per quanto possibile, all'esterno dello spazio protetto.

– Le attività di ricerca guasti eseguite sul controllo devono, per quanto possibile, essere eseguite in assenza di alimentazione.

– Qualora si renda necessario, nel corso dell'attività di ricerca guasti, eseguire interventi con l'Unità di Controllo alimentata, devono essere prese tutte le precauzioni richieste dalle Norme di Sicurezza quando si opera in presenza di tensioni pericolose.

– L'attività di ricerca guasti sul robot deve essere eseguita con alimentazione di potenza disattivata (DRIVE OFF).

– Al termine dell'intervento di manutenzione e ricerca guasti, devono essere ripristinate le sicurezze disattivate (pannelli, schermi protettivi, interblocchi, ecc.).

– L'intervento di manutenzione, riparazione e ricerca guasti deve essere concluso con la verifica del corretto funzionamento del Sistema robotico (Robot e Unità di Controllo) e di tutti i dispositivi di sicurezza, eseguita restando al di fuori dello spazio protetto.

– Durante le fasi di caricamento del software (per esempio dopo la sostituzione di schede elettroniche) è necessario utilizzare il software originale consegnato da COMAU Robotics & Service. Attenersi scrupolosamente alla procedura di caricamento del software di sistema descritta nella Documentazione Tecnica del prodotto specifico; dopo il caricamento eseguire sempre un ciclo di prova per sicurezza, restando al di fuori dello spazio protetto.

– Lo smontaggio di componenti del robot (es. motori, cilindri per bilanciamento, ecc.) può provocare movimenti incontrollati degli assi in qualsiasi direzione: prima di iniziare una procedura di smontaggio è quindi necessario fare riferimento alle targhette di avvertenze applicate sul robot e alla Documentazione Tecnica fornita.

– E' assolutamente vietato rimuovere la copertura di protezione delle molle del robot.

Messa Fuori Servizio e Smantellamento

– La messa fuori servizio e la rimozione del Sistema Robot e Controllo è consentita unicamente al Personale Autorizzato.

– Portare il robot in posizione di trasporto e montare le staffe di bloccaggio assi (quando previsto) facendo riferimento alla targhetta applicata sul robot e alla Documentazione Tecnica del robot stesso.

– Prima di procedere alla messa fuori servizio è obbligatorio togliere la tensione di rete all'ingresso dell'Unità di Controllo (disinserire il disgiuntore sulla rete di distribuzione energia e bloccarlo in posizione aperta).

– Dopo aver verificato con apposito strumento che i morsetti siano fuori tensione, scollegare il cavo di alimentazione dal disgiuntore sulla rete di distribuzione energia, staccando prima i conduttori di potenza e successivamente quello di terra. Scollegare il cavo di alimentazione dall'Unità di Controllo e rimuoverlo.

– Scollegare prima i cavi di collegamento fra il robot e l'Unità di Controllo e successivamente il conduttore di terra.

– Se è presente, scollegare l'impianto pneumatico del robot dalla rete di distribuzione dell'aria.

– Verificare che il robot sia correttamente bilanciato e se necessario imbracarlo correttamente quindi smontare i bulloni di fissaggio del robot dal supporto di sostegno.

– Rimuovere il robot e l'Unità di Controllo dall'area di lavoro, adottando tutte le prescrizioni indicate nella Documentazione Tecnica dei prodotti; se si rende necessario il sollevamento, verificare il corretto fissaggio dei golfari e utilizzare unicamente imbracature ed attrezzature adeguate.

– Prima di effettuare operazioni di smantellamento (smontaggio, demolizione e smaltimento) dei componenti che costituiscono il Sistema Robot e Controllo, consultare la COMAU Robotics & Service, o una delle sue filiali, che indicherà, in funzione del tipo di robot e di Unità di Controllo, le modalità operative nel rispetto dei principi di sicurezza e di salvaguardia ambientale.

– Le operazioni di smaltimento rifiuti devono essere eseguite in accordo con la legislazione della Nazione in cui è installato il Sistema Robot e Controllo.

1.2.5 Prestazioni

Le presenti prestazioni devono essere considerate prima di installare il sistema robotico:

– Spazi di arresto

– Mission time (valore tipico).

Spazi di arresto

– Considerando il Robot in modalità programmazione (T1), a seguito pressione del pulsante di stop (fungo rosso su WiTP) in categoria 0 (secondo norma EN60204-1), si ottiene:

Tab. 1.1 - Spazi di arresto in programmazione (T1)

Modo	Velocità aspettata	Caso	Tempo di arresto	Spazio di arresto
T1	250 mm/s	Nominale	120 ms	30 mm
		Caso limite	500 ms	125 mm

Tab. 1.2 - Tempi di reazione dell'elettronica di sicurezza in programmazione (T1)

Modo	Velocità aspettata	Caso	Tempo di reazione
T1	250 mm/s	Per gli input di sicurezza del modulo SDM (es. pulsante di stop del TP in versione wired)	150 ms
		Per input di stop e di enabling device dal TP in versione wireless, quando la trasmissione del telegramma di sicurezza è attiva.	
		Per time-out dell'input di stop e di enabling device dal TP in versione wireless, quando viene persa o interrotta la trasmissione del telegramma di sicurezza.	350 ms

– Considerando il Robot in modalità automatico, nelle condizioni di massima estensione, massimo carico e massima velocità, a seguito pressione del pulsante di stop (fungo rosso su WiTP) in categoria 1 (secondo norma EN60204-1) si ottiene la completa fermata del Robot con rampa di decelerazione controllata.
Esempio: per Robot NJ 370-2.7 si ottiene la completa fermata in circa 85 ° di movimento, corrispondenti a circa 3000 mm di spostamento misurati sulla flangia TCP. Nelle condizioni indicate, il tempo di fermata del Robot NJ 370-2.7 è di 1,5 secondi.

– Per ogni tipo Robot possono essere richiesti alla COMAU Robotics & Service gli spazi di arresto limite.

Mission time (valore tipico)

– Si segnala che il periodo di tempo nel quale si ha la copertura dell'efficienza del sistema di sicurezza è di 20 anni (**mission time** of safety-related parts of control systems (SRP/CS), secondo norma EN ISO 13849-1).

2. DESCRIZIONE GENERALE

2.1 Robot: SMART5 PAL 260-3.1

Nel Cap.4. - Area Operativa ed Ingombri Robot a pag. 23 è riportata l'area operativa e l'ingombro robot.

Versione	Payload (kg)	Reach (mm)	Installazione	Vista robot
SMART5 PAL 260-3.1	260	3100	Pavimento	

2.2 Meccanica robot

Il robot è del tipo a doppio parallelogramma a 4 gradi di libertà. La base è ancorata a terra con n°4 viti e riferita in modo preciso rispetto alla piastra di fissaggio con due spine. Sulla base ruota la colonna con asse di rotazione verticale (asse 1) che supporta le motorizzazioni degli assi 2 e 3 composte da motore calettato direttamente sul riduttore.

Il collegamento meccanico tra colonna ed avambraccio è realizzato dal braccio robot costituito da un corpo avente le estremità a forcella. La forcella inferiore si interfaccia:

– da un lato, con l'albero di uscita del riduttore asse 2, dal quale ne riceve il moto;

– dal lato opposto, con l'albero di uscita del riduttore asse 3 in modo folle senza ricevere moto.

La forcella superiore del braccio è dotata di due perni coassiali, sui quali si articola l'avambraccio.
Il gruppo leve utilizza una manovella per trasmettere il moto dal riduttore dell'asse 3 (che si trova in basso) alla biella infulcrata al corpo avambraccio posto nella parte superiore del robot.

L'avambraccio si interfaccia con la forcella superiore del braccio e con il fulcro superiore della biella, dalla quale riceve il movimento.
La configurazione meccanica di trasmissione del moto per gli assi 3 e 5 è realizzata mediante un doppio gruppo leve a parallelogramma e da un bilanciere infulcrato all'estremità superiore dell'avambraccio al quale è incenierato un tirante in fibra di carbonio. Tale configurazione consente di mantenere, durante la movimentazione del robot, la flangia sempre in posizione parallela alla base (in altri termini l'asse 6 è sempre verticale)

All'estremità anteriore dell'avambraccio si trova il polso. Il corpo polso ha funzione di bilanciere e supporta il motore e il riduttore asse 6.

Gli assi dei robot sono dotati di fine corsa software (programmabili) e/o meccanici ammortizzati in fornitura standard oppure opzionale (vedere Tab. 2.1 - Finecorsa assi e parzializzatori aree di lavoro a pag. 18)

I riduttori sono del tipo a gioco ridotto specifici per applicazioni robotiche.

La lubrificazione di tutti i riduttori è ad olio per garantire la miglior efficienza del robot con ampi intervalli di tempi tra gli interventi di lubrificazione.

I motori sono del tipo AC brushless ed integrano al loro interno il freno e l'encoder.

Tab. 2.1 - Finecorsa assi e parzializzatori aree di lavoro

Famiglia Robot	Standard		Opzionali		
	Fine corsa software	Fine corsa meccanico	Fine corsa meccanico regolabile	Fine corsa meccanico on-off	Parzializzatori area di lavoro
SMART5 PAL 260-3.1	Assi 1-2-3-6	Assi 1-2-3	Assi 1-2	Asse 1	Asse 1 (3 aree) Asse 2 (2 aree)

2.3 Intercambiabilita'

L'intercambiabilità tra robot della stessa versione è la caratteristica fondamentale per permettere una rapida sostituzione o per trasferire lo stesso programma su di un'altra stazione robotizzata.

Questa caratteristica è garantita attraverso:

– tolleranze di costruzione adeguate di tutti i particolari costituenti la struttura

– riferimento preciso del robot rispetto alla piastra di fissaggio tramite due spine (fornite con il robot)

– possibilità di riportare gli assi in posizione nota (Calibrazione) mediante l'utilizzo di un attrezzo specifico (unico per tutti gli assi e per tutti i modelli)

Questi accorgimenti permettono di trasferire i programmi tra robot della stessa versione.

Le caratteristiche suddette risultano indispensabili per un'efficace "programmazione fuori linea" effettuata in ambiente virtuale.

2.4 Calibrazione

La calibrazione è l'operazione che permette di portare gli assi robot in una posizione nota per garantire la corretta ripetizione dei cicli programmati e l'intercambiabilità tra macchine della stessa versione.

Sono previste due modalità di calibrazione:

– calibrazione precisa: viene eseguita mediante l'utilizzo di un attrezzo specifico unico per tutti gli assi e per tutti i modelli; deve essere eseguita a seguito di un intervento manutentivo straordinario che comporti la scomposizione della catena cinematica tra motore e asse robot o nei casi in cui vengano eseguiti cicli particolarmente esigenti in termini di precisione.

– calibrazione su tacche di riferimento: consente una calibrazione veloce ma impropria e con limitata precisione che potrebbe non ripristinare la precisione di movimentazione del robot richiesta nell’applicazione specifica. La calibrazione mediante tacche consiste nel portare gli assi del robot sulle tacche di calibrazione allineandole con precisione visiva senza utilizzare attrezzi specifici ed eseguire i comandi di calibrazione asse per asse.

3. CARATTERISTICHE TECNICHE

3.1 Generalita’

Il presente capitolo riporta una vista generale del robot (vedere Fig. 3.1 - SMART5 PAL 260-3.1; Vista generale a pag. 20) e le caratteristiche tecniche delle versioni disponibili (vedere Tab. 3.1 - Caratteristiche e prestazioni a pag. 21).

Le aree operative e le dimensioni d’ingombro sono riportate nel Cap.4. - Area Operativa ed Ingombri Robot a pag. 23.

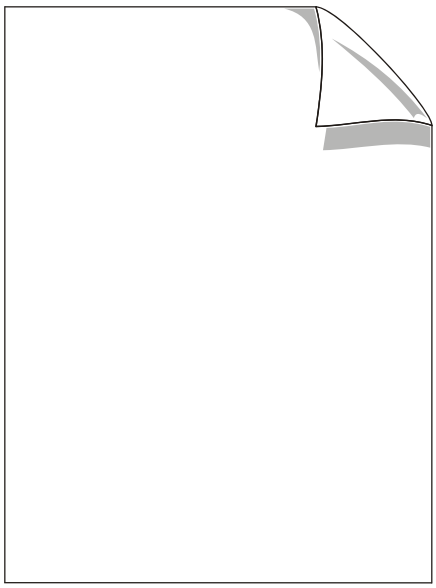
Fig. 3.1 - SMART5 PAL 260-3.1; Vista generale

Tab. 3.1 - Caratteristiche e prestazioni

VERSIONE		SMART5 PAL 260-3.1
Struttura / n° assi		Doppi parallelogramma / 4assi
Carico al polso		260 kg (1)
Carico supplementare su avambraccio		50 kg (2)
Momento inerzia al polso		160 kgm^2
Corsa /(Velocità)	Asse 1	+/- 180° (120°/s)
	Asse 2	-49° / +95° (90°/s)
	Asse 3	-68° / -208° (110°/s)
	Asse 6	+/-2700° (195°/s)
Sbraccio max orizzontale		3100 mm
Ripetibilità		+/- 0,1 mm
Peso robot		1250 kg
Flangia attacco attrezzi		ISO 9409 - 2 - 200-6-M12
Motori		AC brushless
Sistema di misura della posizione		con encoder
Potenza totale installata		8 kVA
Grado di protezione		IP65
Temperatura di esercizio		0 °C ÷ + 45 °C
Temperatura di immagazzinamento		- 40 °C ÷ + 60 °C
Colore robot (standard)		Avorio chiaro RAL 1015
Posizione di montaggio		Pavimento

(1) Vedere: al il par. 6.2 Determinazione carichi max alla flangia del polso (QF) a pag. 29

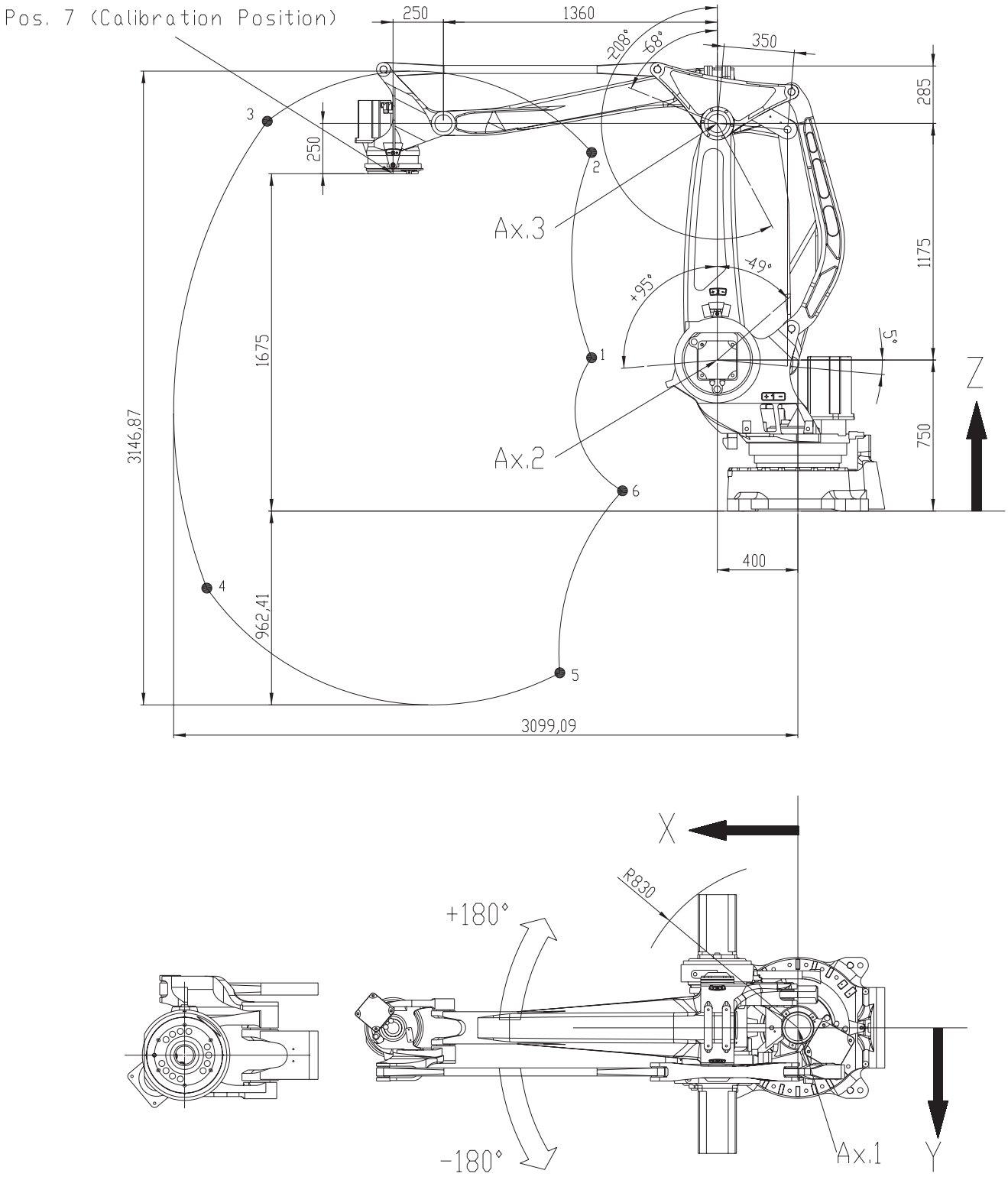
(2) Vedere al Cap.6. - Carichi al Polso e Supplementari a pag. 29 il par. 6.3 Carichi supplementari (QS) a pag. 32



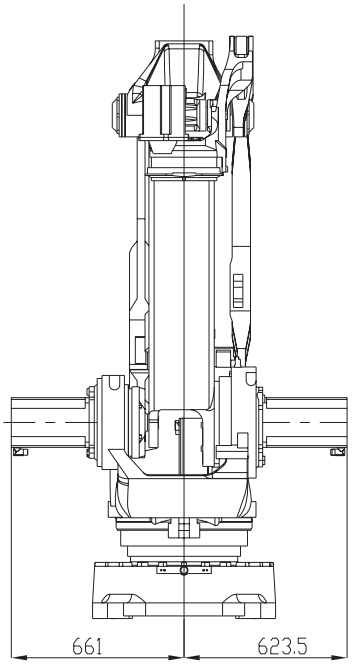
4. AREA OPERATIVA ED INGOMBRI ROBOT

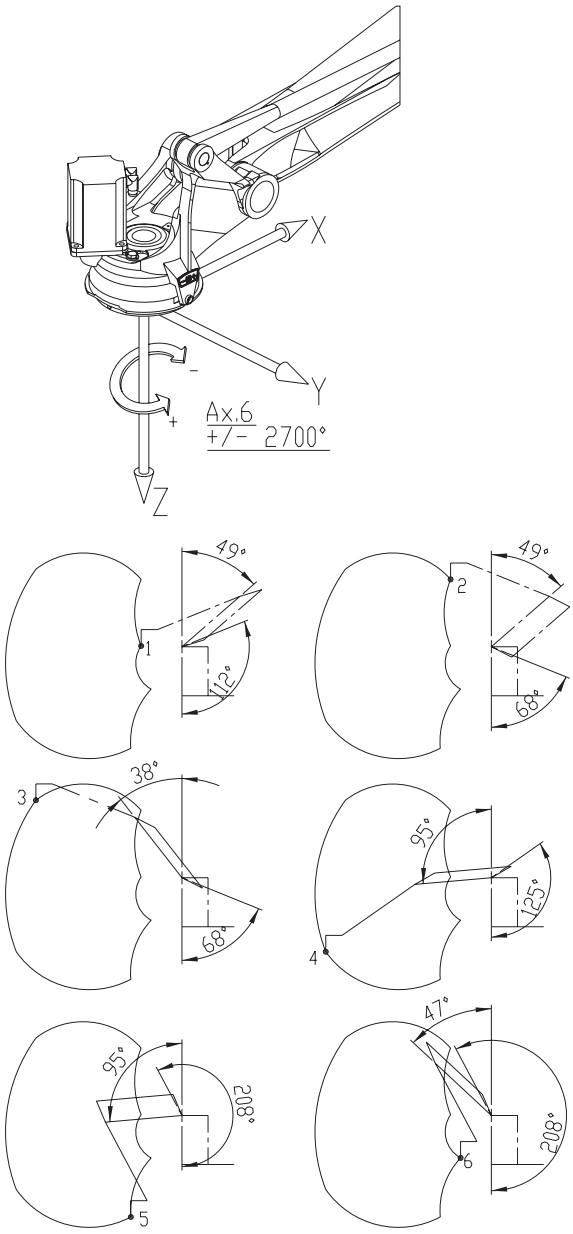
Il presente capitolo riporta il disegno dell’area operativa del robot SMART5 PAL 260-3.1

SMART5 PAL 260-3.1



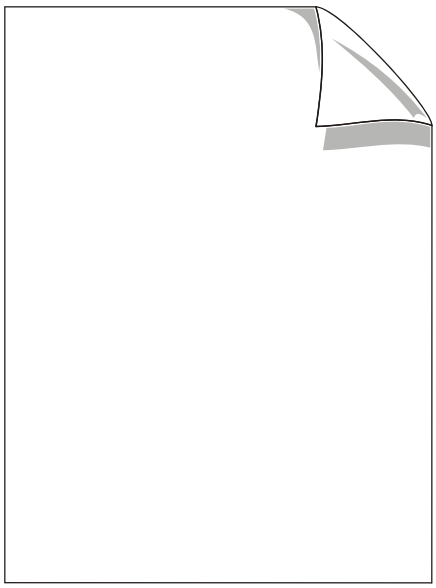
SMART5 PAL 260-3.1





POS.	X	Z	AX.2	AX.3
	[mm]	[mm]	[deg]	[deg]
1	1024,19	761,40	-49°	-112°
2	1024,19	1780,33	-49°	-68°
3	2634,37	1935,38	+38°	-68°
4	2934,58	-382,47	+95°	-125°
5	1182,05	-803,22	+95°	-208°
6	870,86	100,54	+47°	-208°
7	2010	1675	0°	-90°

Joints in Calibration Position (pos.7)			
Ax 1	**Ax 2**	**Ax 3**	**Ax 6**
0°	0°	-90°	0°



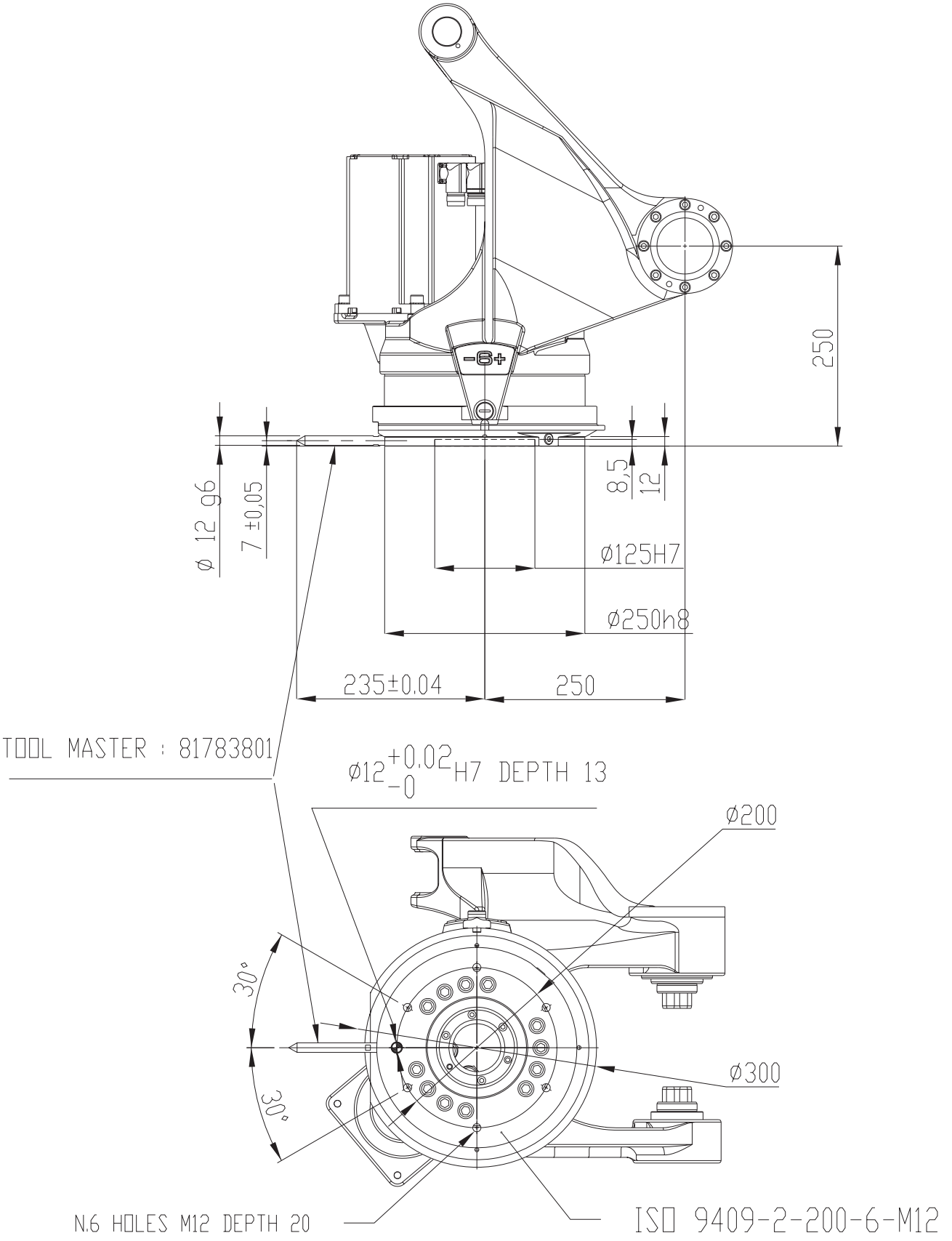
5. FLANGIA ROBOT

5.1 Flangia attacco attrezzi

La Fig. 5.1 - Polso robot con flangia attacco attrezzi (ISO 9409-2- 200-6-M12) ed attrezzo calibrato a pag. 28 riporta il disegno del polso robot e le dimensioni dalla flangia attacco attrezzi.

Alla flangia è fissato l'Attrezzo Calibrato utilizzato per calcolare con precisione il riferimento del centro flangia nel caso d'installazione di attrezzature.

Fig. 5.1 - Polso robot con flangia attacco attrezzi (ISO 9409-2- 200-6-M12) ed attrezzo calibrato



6. CARICHI AL POLSO E SUPPLEMENTARI

6.1 Generalità

Il presente capitolo descrive le procedure per determinare il carico massimo applicabile alla flangia del robot e l'eventuale carico supplementare applicato sull' avambraccio.

– Capacità di carico applicabile alla flangia robot in relazione alla distanza baricentrica
  • Fig. 6.3 - SMART5 PAL 260-3.1 Capacità carico massimo alla flangia a pag. 31

– Aree in cui è ammessa la posizione del baricentro relativo al carico supplementare
  • Fig. 6.4 - Posizione baricentro carichi supplementari a pag. 32

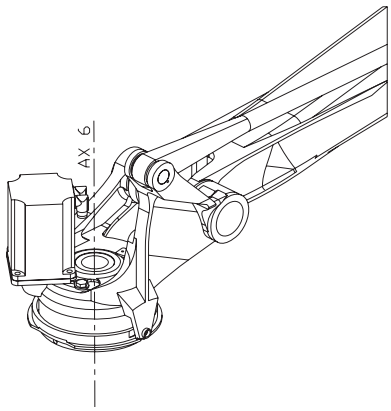
– Interassi e dimensioni dei fori per l'attacco di eventuali carichi supplementari applicati sull' avambraccio del robot.
  • Fig. 6.5 - SMART5 PAL 260-3.1 Fori per montaggio attrezzature a pag. 33

Abbreviazioni

Nel capitolo sono state adottate le seguenti abbreviazioni:

- Q_F =Carico max applicato alla flangia;
- Q_S = Carico supplementare applicato all' avambraccio;
- Q_T =Carico totale max applicato sul robot;
- L_Z = Distanza baricentro carico P dal piano flangia attacco attrezzi ;
- L_{XY} = Distanza baricentro carico P dall'asse 6
- L_2 = Distanza asse 5 dal piano flangia attacco attrezzi (vedere schema)

Fig. 6.1 - Coordinate baricentro carico applicato alla flangia

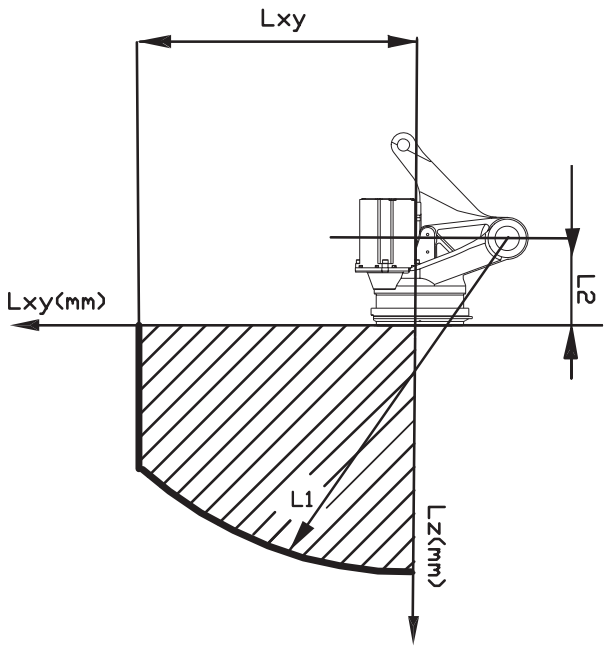


6.2 Determinazione carichi max alla flangia del polso (Q_F)

Il carico max applicabile al flangia viene definito utilizzando i grafici di carico al polso dove le curve di carico massimo Q_F sono tracciate in funzione delle coordinate L_Z ed L_Y del baricentro del carico.

L'area sottesa dalle curve di carico definisce le distanze baricentriche ammesse per l'applicazione del carico specificato sulla stessa.

Fig. 6.2 - Note per definizione dei grafici di carico



Per valori di carico o inerzia diversi da quelli indicati nei grafici è possibile tracciare una curva specifica utilizzando le formule seguenti:

$Kz = (a - 0{,}25 \times J_0) / M$
$L_1 = 2000 [- b + (c + Kz)^{0,5}]$
$Kxy = (d - 0{,}25 \times J_0) / M$
$Lxy = 2000 \times [- e + (f + Kxy)^{0,5}]$

dove:

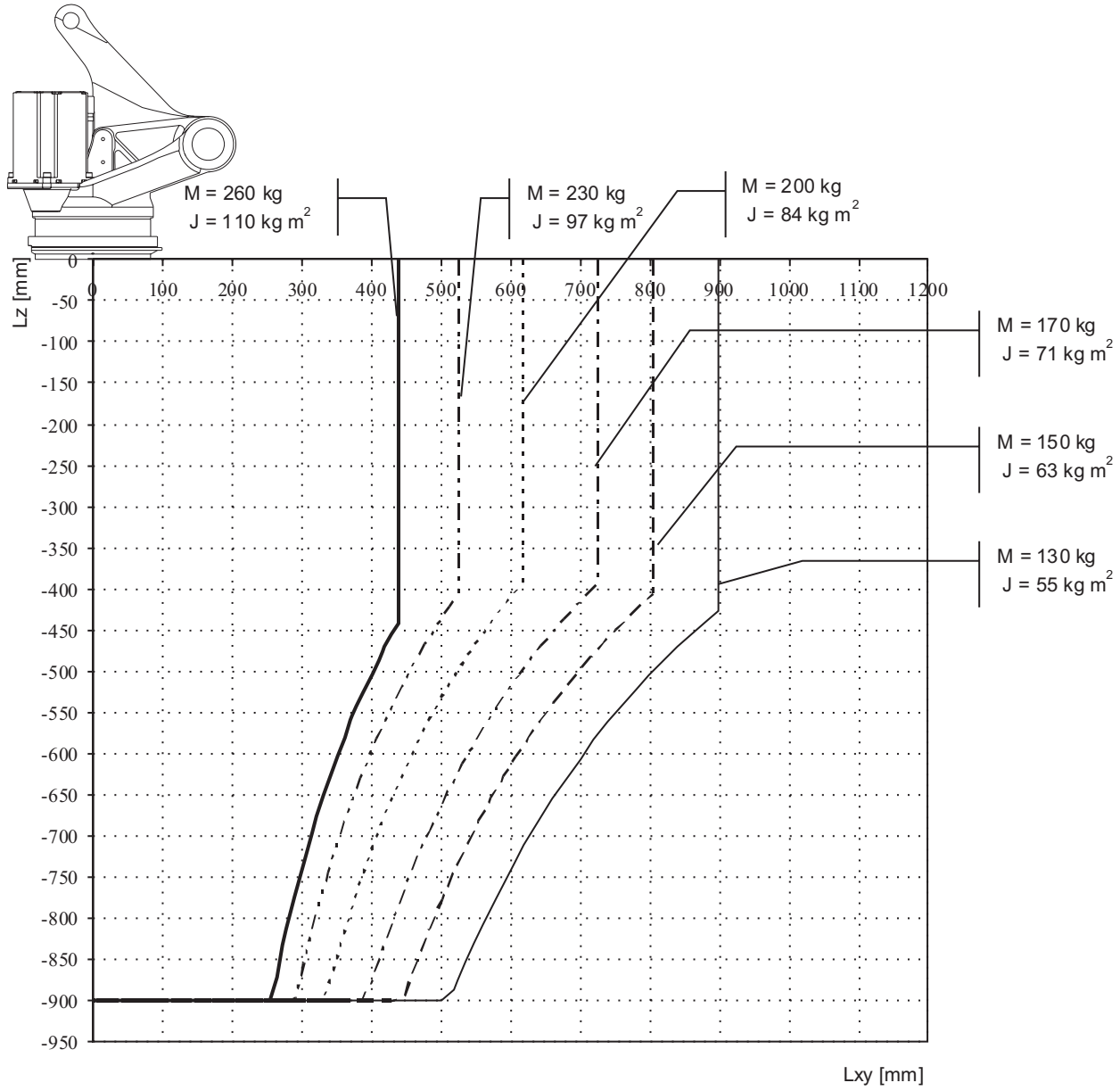
- a, b; c; d; e; f = costanti numeriche dipendenti dal tipo di polso (vedere grafici di Capacità di Carico).
- J_0 (kgm^2) = massimo momento di inerzia baricentrico del carico totale applicato alla flangia
- M (kg) = massa totale applicata alla flangia
- L_2 = Distanza del piano flangia dall' asse 5 corrispondente al punto di centro della curva L_1 (vedere schema)

In ogni caso si devono verificare le seguenti condizioni:

$L_1 \leq H / M$; $L_{XY} \leq N / M$

dove: H ed N = costanti numeriche dipendenti dal tipo di polso

Fig. 6.3 - SMART5 PAL 260-3.1
Capacità carico massimo alla flangia



– M: massa
– J_0: Inerzia

Costanti numeriche da applicare alle formule riportate in Determinazione carichi max alla flangia del polso (QF)
a = 110,845; b = 0,540; c = 0,292; d = 44,661; e = 0,360; f = 0,130;
H = 125000; N = 73000; L_2 = 230 mm

L'inerzia specificata nelle curve del grafico è riferita al baricentro del carico applicato sulla flangia.

6.3 Carichi supplementari (Q_S)

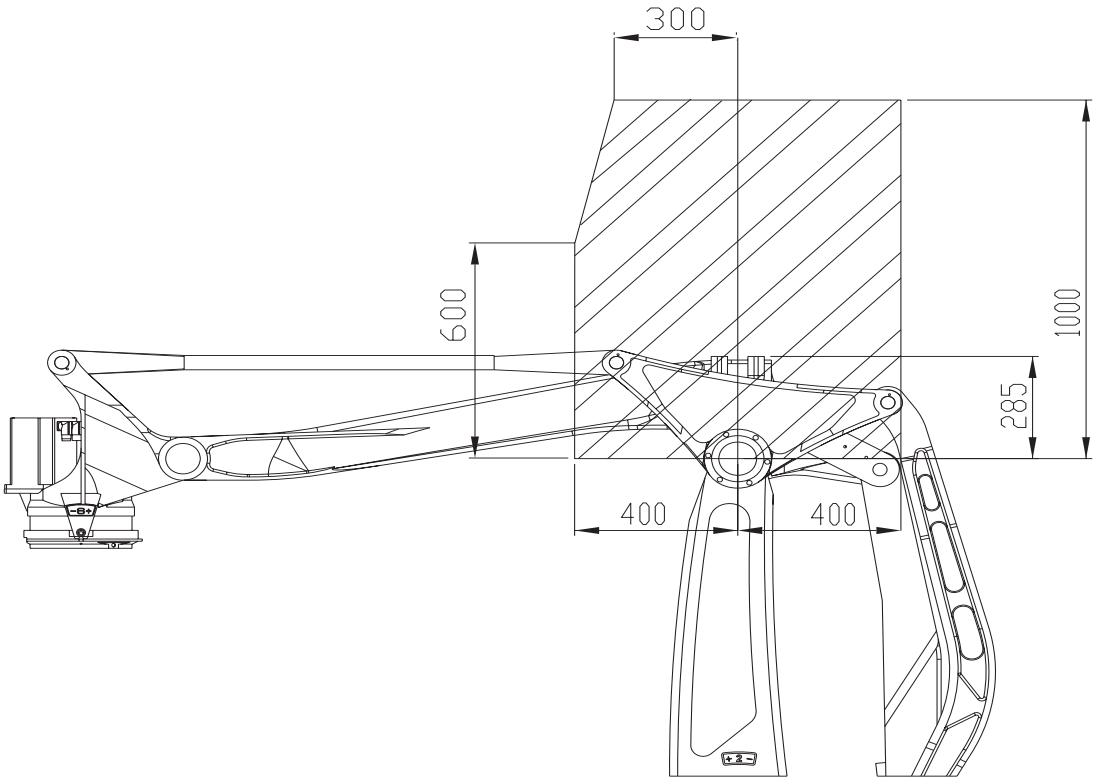
Oltre al carico sulla flangia Q_F, può essere applicato sull'avambraccio un carico supplementare Q_S; i valori di tali carichi sono riportati nella Tab. 6.1 - Carichi massimi applicabili a pag. 32.

In ciascuna applicazione, il baricentro del carico applicato sulla flangia Q_F deve rientrare nell'area sottesa dalle curve dei grafici riportati in Fig. 6.3 - SMART5 PAL 260-3.1 Capacità carico massimo alla flangia a pag. 31 inoltre il baricentro del carico supplementare Q_S deve rientrare nell'area del grafico riportato in Fig. 6.4 - Posizione baricentro carichi supplementari a pag. 32.

Tab. 6.1 - Carichi massimi applicabili

Carico totale max	SMART5 PAL 260-3.1
Carico totale max applicabile sul robot Q_T	310kg
Sulla flangia Q_F	260kg
Supplementare su avambraccio Q_S	50 kg

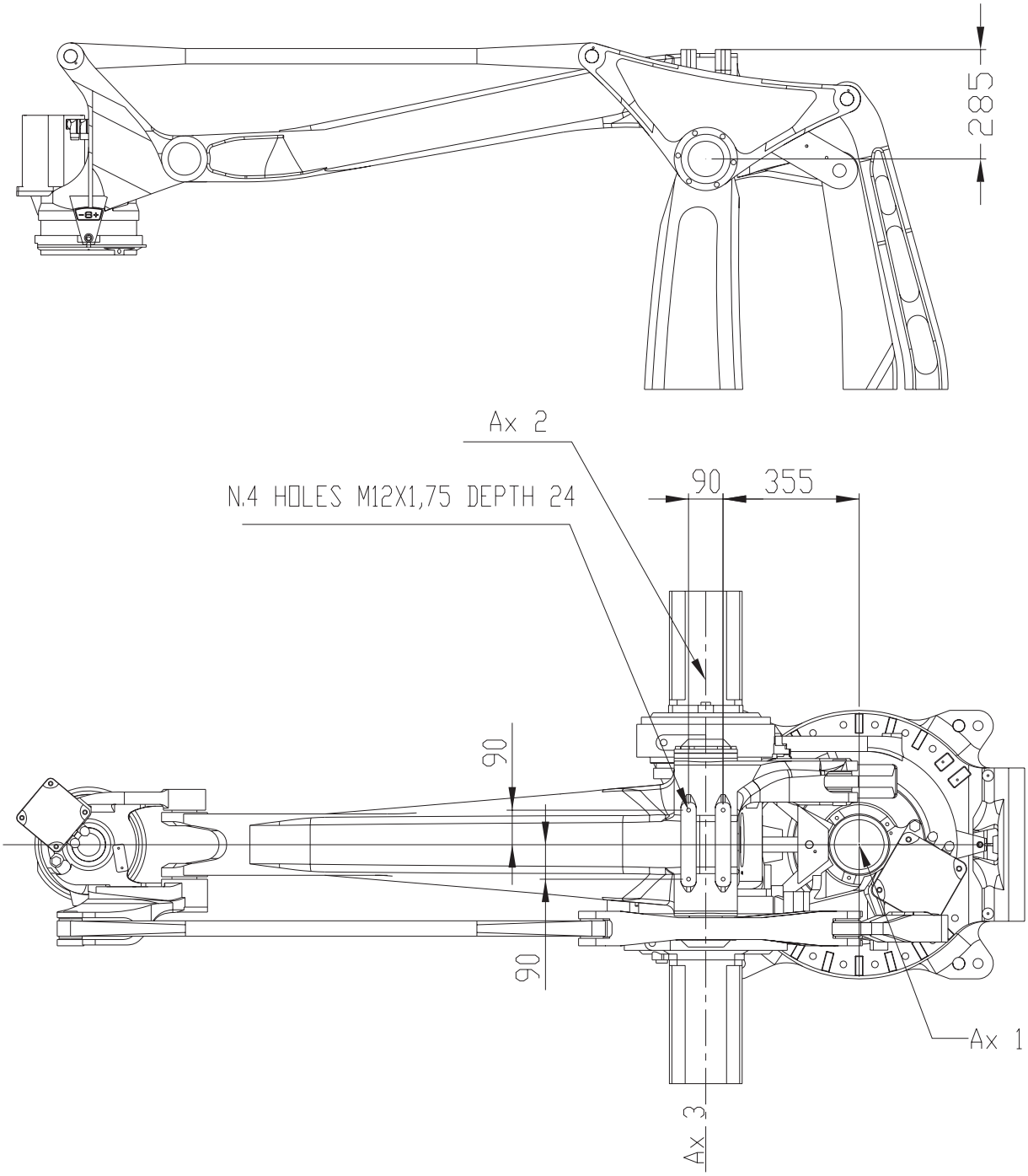
Fig. 6.4 - Posizione baricentro carichi supplementari



6.3.1 Fori per montaggio attrezzature

Per l'installazione di attrezzature speciali sul robot possono essere utilizzate le forature ricavate sull'avambraccio del robot ed illustrate in Fig. 6.5 - SMART5 PAL 260-3.1 Fori per montaggio attrezzature a pag. 33.

Fig. 6.5 - SMART5 PAL 260-3.1
Fori per montaggio attrezzature



7. PREDISPOSIZIONI PER L'INSTALLAZIONE ROBOT

Prima di eseguire qualsiasi operazione di installazione leggere attentamente il **Cap.1. - Prescrizioni di Sicurezza Generali a pag. 7****.**

Il robot deve essere abbinato all'Unità di Controllo C5G. Ogni altro impiego è vietato.

Eventuali deroghe devono essere espressamente autorizzate da COMAU Robotics & Service.

Nel presente capitolo sono riportate le prescrizioni tecniche necessarie per eseguire l'installazione del robot. La procedura operativa per l'installazione è riportata nello specifico manuale TRASPORTO INSTALLAZIONE

7.1 Condizioni ambientali

L'ambiente di utilizzo dei robot è il normale ambiente di officina.

7.1.1 Dati ambientali

- Temperatura ambiente di funzionamento: 0°C ÷ 45°C
- Umidità relativa: 5% ÷ 95% senza condensa.
- Temperatura ambiente di immagazzinamento: -40 °C ÷ 60 °C.
- Massimo gradiente di temperatura: 1,5 °C/min.

7.1.2 Spazio operativo

L'ingombro massimo dell'area operativa del robot è riportato nei grafici del Cap. AREE OPERATIVE ED INGOMBRI ROBOT nel manuale **SMART5 PAL 260-3.1 SPECIFICHE TECNICHE**

7.2 Fissaggio ad una piastra in acciaio

Il robot può essere fissato ad una piastra in acciaio predisposta con le forature per le viti e spine. La piastra in acciaio può essere realizzata a cura dell'integratore robot oppure è disponibile in fornitura opzionale (vedere Fig. 7.2 - Gruppo piastra non livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82343100) a pag. 37.
Per il fissaggio del robot alla piastra è disponibile un gruppo opzionale comprendente i componenti meccanici necessari al fissaggio (vedere Fig. 7.1 - Gruppo viti e spine per fissaggio robot (Cod. CR82342700) a pag. 36.

Il fissaggio del robot deve essere realizzato su una superficie piana orizzontale con la seguente tolleranza di planarità: ⏥ 0,5

Per il fissaggio della piastra al pavimento utilizzare tasselli ad ancoraggio di tipo chimico.

Per evitare micromovimenti della piastra dovuti alle ripetute sollecitazioni alternate generate dal robot nei normali cicli di lavoro, è consigliata la posa della piastra stessa su uno strato di malta per livellamento specifica per metallo su calcestruzzo.

Il fissaggio della piastra al pavimento deve essere realizzato possibilmante in modo da garantire il successivo livellamento del robot di: ± 0,5/1000mm e dovrà sopportare le sollecitazioni generate dal robot riportate Fig. 7.4 - Sollecitazioni a terra con robot installato a pavimento a pag. 38.

7.3 Fissaggio a piastra livellabile (opzionale)

Per il montaggio del robot è possibile utilizzare un gruppo opzionale composto da 4 piastre di fissaggio al pavimento e da una piastra in acciaio fissata al robot e livellabile agendo su apposite viti (vedere Fig. 7.3 - Gruppo piastra livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82342800) a pag. 37. Nella tabella seguente sono riportati i componenti consigliati per il fissaggio delle piastre al pavimento.

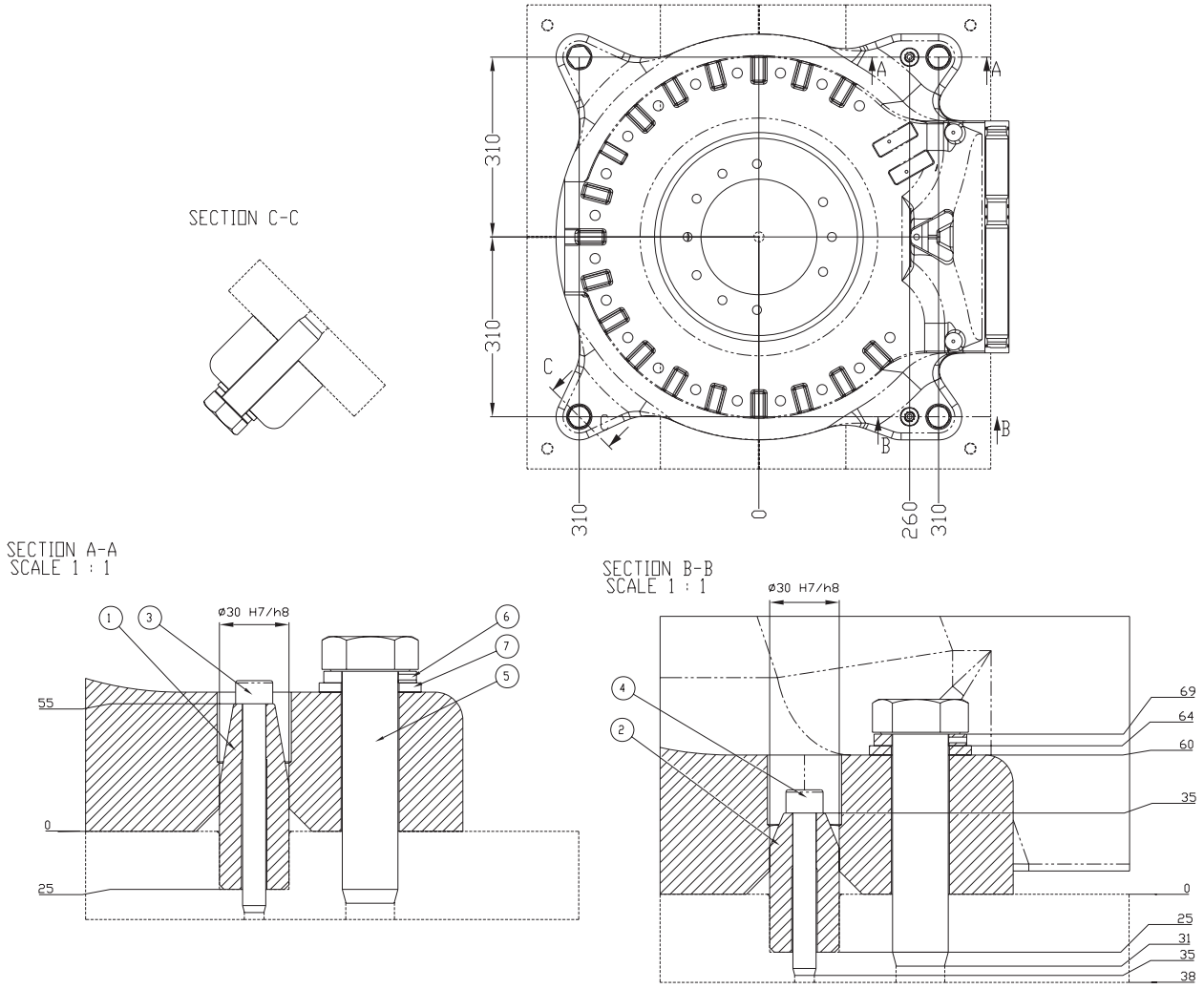
Tab. 7.1 - Componenti consigliati per il fissaggio della piastra livellabile al pavimento (non forniti)

Componente	Riferimento	Codice	Diametro Profondità Foro	Q.tà
Capsula chimica	HILTI	HVU M20x170	Ø 24x 170 mm	16
Perno	HILTI	HAS-E M20x170/48		

Prima di utilizzare i componenti per il fissaggio leggere le specifiche istruzioni di uso.

Per evitare micromovimenti della piastra dovuti alle ripetute sollecitazioni alternate generate dal robot nei normali cicli di lavoro, è consigliata la posa delle piastre su uno strato di malta per livellamento specifica per metallo su calcestruzzo.

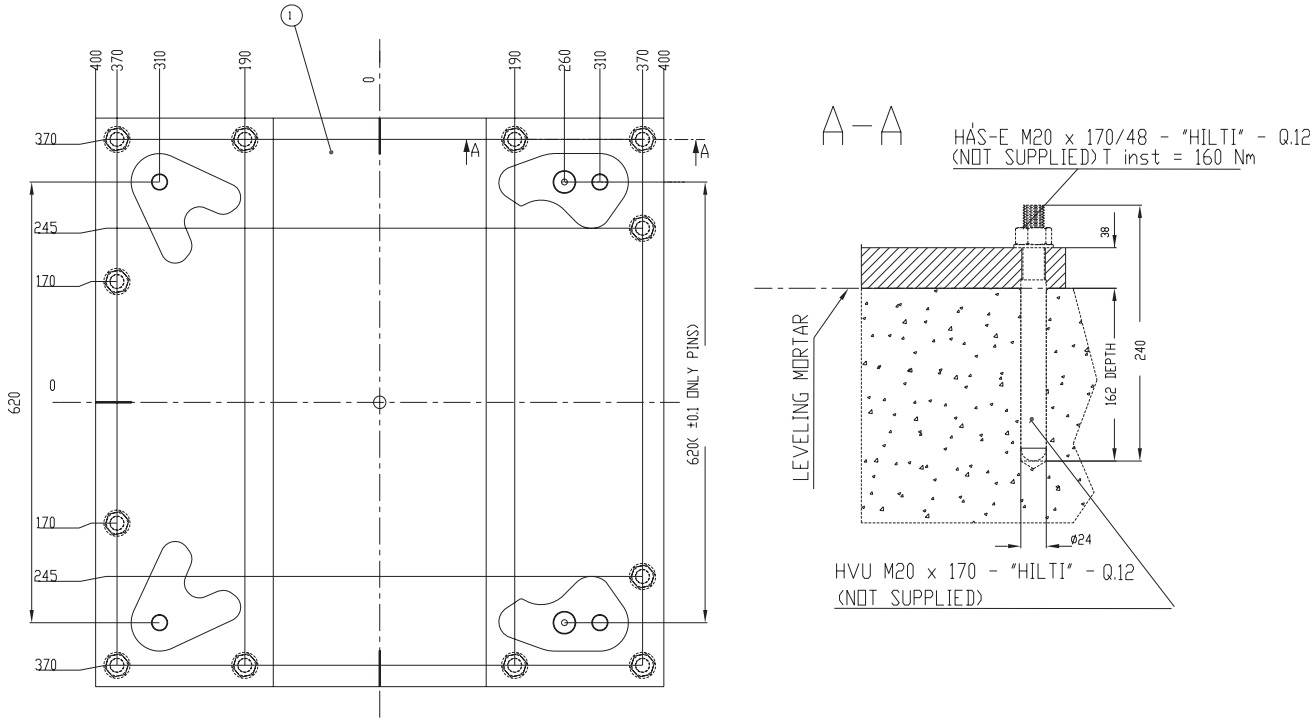
Fig. 7.1 - Gruppo viti e spine per fissaggio robot (Cod. CR82342700)



1. Centraggio Ø = 30 mm L = 80 mm (q.tà = 1)
2. Centraggio Ø = 30 mm L = 60 mm (q.tà = 1)
3. Vite TCEI M 10 x 90 (8.8) (q.tà = 1)
4. Vite TCEI M 10 x 70 (8.8) (q.tà = 1)
5. Vite TE parzialmente filettata M 24 x 100 (8.8.) (q.tà = 6)
6. Rosetta elastica spaccata Ø = 24mm (q.tà = 6)
7. Rosetta piana Ø = 24 mm (q.tà = 6)

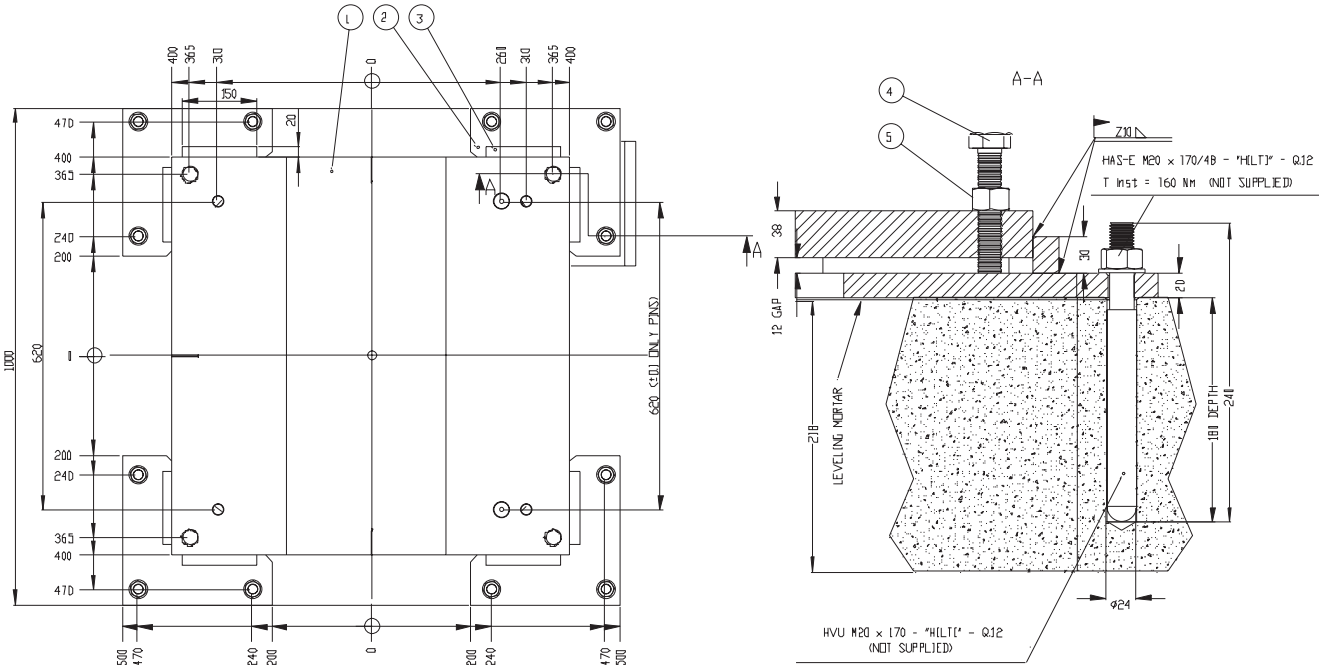
Le Fig. 7.2 - Gruppo piastra non livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82343100) a pag. 37 e Fig. 7.3 - Gruppo piastra livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82342800) a pag. 37 illustrano un esempio di fissaggio della piastra al pavimento. Altre soluzioni possono essere realizzate a cura dell'installatore purchè siano verificate le sollecitazioni scaricate dal robot e le condizioni di resistenza del piano di fissaggio (vedere Cap.7.4 - Sollecitazioni alla struttura di supporto a pag. 38 nel presente manuale).

Fig. 7.2 - Gruppo piastra non livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82343100)



1. Piastra fissaggio robot

Fig. 7.3 - Gruppo piastra livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82342800)



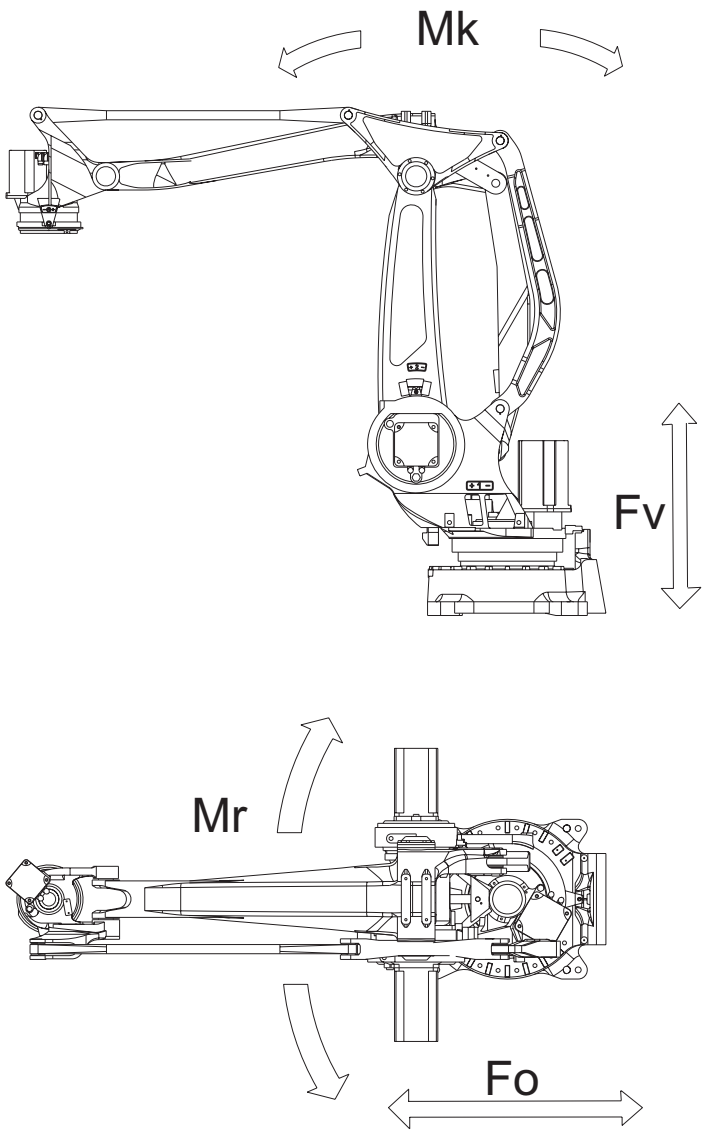
1. Piastra livellabile (q.tà =1)
2. Piastra (q.tà = 4)
3. Regolo (q.tà = 8)
4. Vite TE INTERAMENTE FILETTATA M20x100-8.8 (q.tà = 4)
5. Dado esagonale M20 -8 FE/ZN 12 (q.tà = 4)

7.4 Sollecitazioni alla struttura di supporto

La fondazione su cui posa il robot non deve risentire di vibrazioni derivanti da altre macchine (per esempio magli, presse, ecc.). I valori delle sollecitazioni create dal robot sulla struttura di supporto si differenziano in funzione dell'installazione a pavimento oppure a soffitto come risulta dalle figure Fig. 7.4.

A causa delle notevoli sollecitazioni scaricate a terra dal robot, e dalla necessità di disporre di adeguati piani d'appoggio, non è previsto il fissaggio diretto al pavimento.
Il piano di fissaggio del robot deve essere orizzontale

Fig. 7.4 - Sollecitazioni a terra con robot installato a pavimento



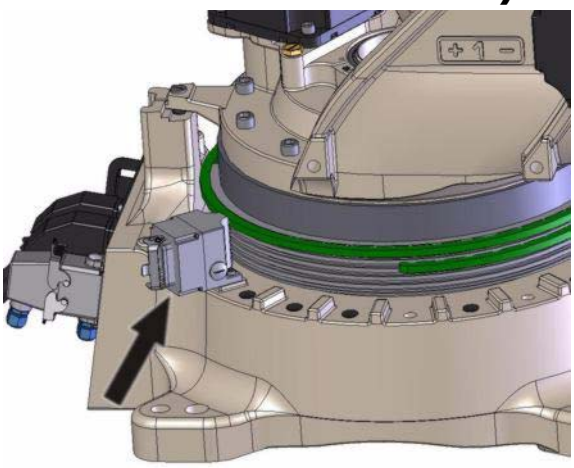
Robot	Tipo Movimento	Fv (N)	Fo (N)	Mr (Nm)	Mk (Nm)
SMART5 PAL 260-3.1	In accelerazione	21000	6000	11000	26000
	In frenatura emergenza	27000	13000	21000	46000

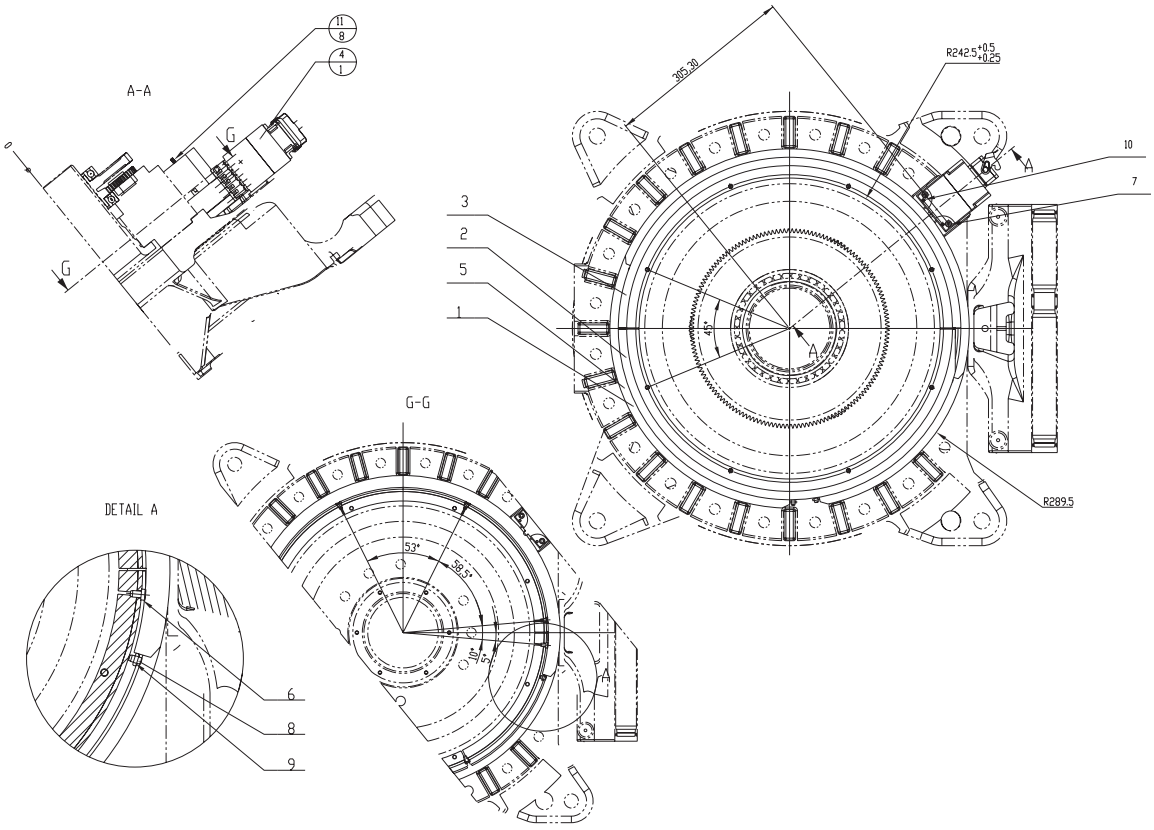
8. OPZIONI

8.1 Applicabilità opzioni

Codice	Descrizione	Applicabilità
CR82350400	Gruppo parzializzazione area lavoro asse 1 (3 aree - Cod. CR82350400) - 3 aree (codice CR82342200)	1
CR82344900	Gruppo parzializzazione area lavoro asse 2 - 2 aree (Cod. CR82344900)	1
CR82342100	Gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 1 (Cod. CR82342100)	1
CR82344800	Gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 2 (Cod. CR82344800)	1
CR82352200	Gruppo protezione connessioni smistamento calpestabile (Cod. CR82352200)	1
CR82342700	Gruppo viti e spine per fissaggio robot (Cod. CR82342700)	1
CR82342800	Gruppo piastra livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82342800)	1
CR82343100	Gruppo piastra non livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82343100)	1
CR82274800	Gruppo forcolabilità (Cod. CR82274800)	1
81783801	Gruppo attrezzo calibrato (Cod. 81783801)	1
82314100	Attrezzo per calibrazione manuale (Cod. 82314100)	1

8.2 Gruppo parzializzazione area lavoro asse 1 (3 aree - Cod. CR82350400)





1. Supporto Micro
2. Portacamme sinistro
3. Portacamme destro
4. Micro switch 6 ROLL
5. Camma
6. Vite TCEI testa ribassata M6x10
7. Vite TCEI M6x20
8. Vite St con esagono incassato M6x12 -45H-DAC5-ISO 4026
9. Dado esagonale basso M6-0,5
10. Spina cilindrica Ø4x20
11. Vite TCEI M6x70
12. Hood side entry - M 25x1,5
13. Female insert
14. Silver plate female contact AWG18
15. Cable clamp M25x1,5 - metal

8.2.1 Descrizione

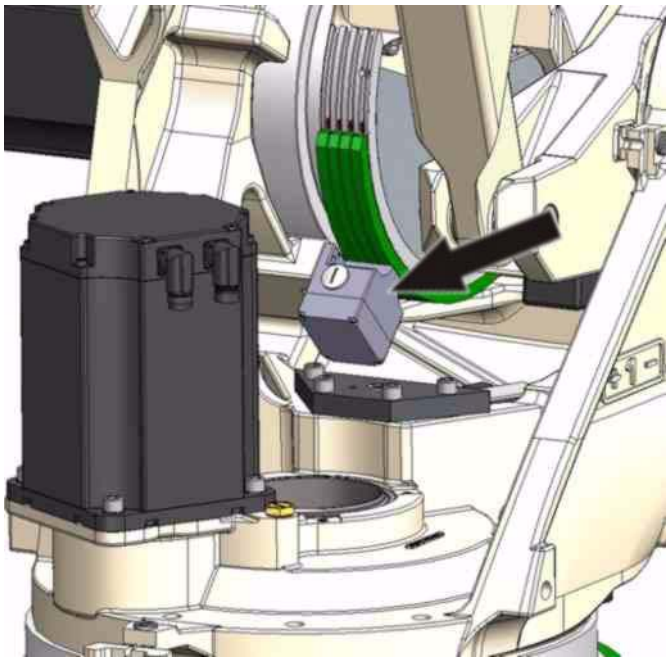
Il gruppo parzializzazione area di lavoro asse 1 consente di settorializzare fino a 3 aree di lavoro in modo elettrico l'area di lavoro del robot utilizzando un micro a pulsanti.
Le aree di lavoro sono controllate ciascuna da due microinterruttori di sicurezza, conformemente alle più restrittive norme di sicurezza
Il gruppo è costituito da:

- un microinterruttore multiplo a pulsanti con connettore harting;
- una serie di camme in plastica.

Le camme devono essere tagliate alla lunghezza richiesta dall'applicazione quindi devono essere inserite, posizionate e bloccate su due portacamme fissati alla colonna del robot in sostituzione del riparo di protezione.
Per il collegamento elettrico del micro è previsto un connettore HARTING 32 poli

Per lo schema elettrico interno del gruppo micro fare riferimento al Circuit Diagram del robot.

8.3 Gruppo parzializzazione area lavoro asse 2 - 2 aree (Cod. CR82344900)



8.3.1 Descrizione

Il gruppo parzializzazione area di lavoro asse 2 consente di settorizzare, in modo elettrico, fino a 2 aree di lavoro, controllate ciascuna da due microinterruttori di sicurezza, conformemente alle piu' restrittive norme di sicurezza.

Il gruppo è costituito da

- un microinterruttore multiplo a 4 pulsanti con uscita su pressacavo,
- una serie di camme plastiche da tagliare alla lunghezza richiesta dall'applicazione.

Le camme devono essere inserite e bloccate sui portacamme fissati al robot tramite appositi supporti.

Viene fornito a corredo il connettore volante per permettere il collegamento verso l'esterno.

Il kit comprende:

- Nr. 1 connettore (fornito da FCI) 19 poli, tipo UTG1619SN;
- Nr. 19 contatti femmina a crimpare, tipo SC20ML-1S6 per fili da AWG 20;
- Nr. 1 pressacavo con PG16 (per cavi da Ø 8 mm^2 a Ø 16 mm^2).

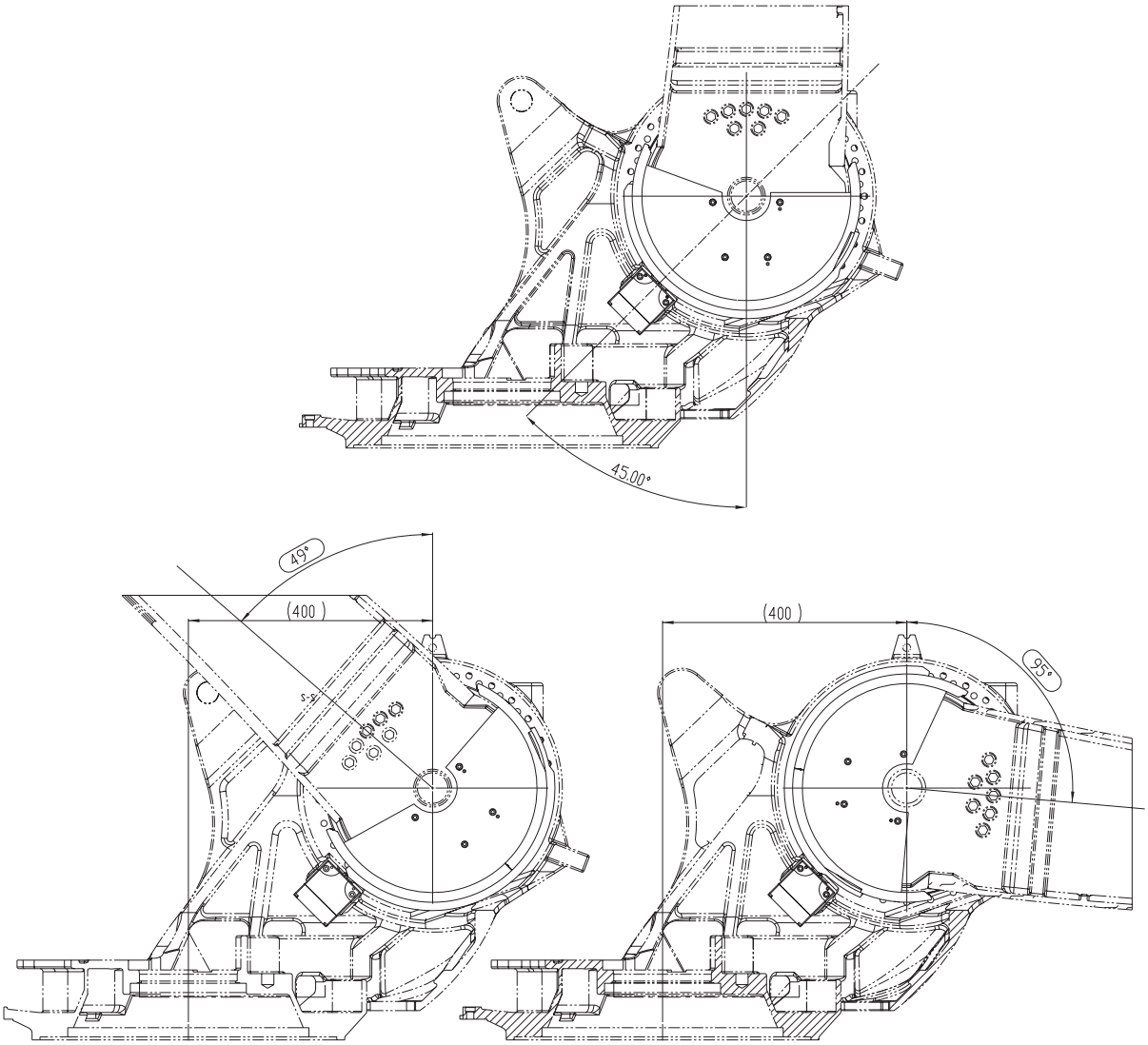
Per crimpare i pin femmina su fili da AWG 20 si consiglia di utilizzare il "crimping tool" della FCI tipo Y14MTV o Y16SCM2

.

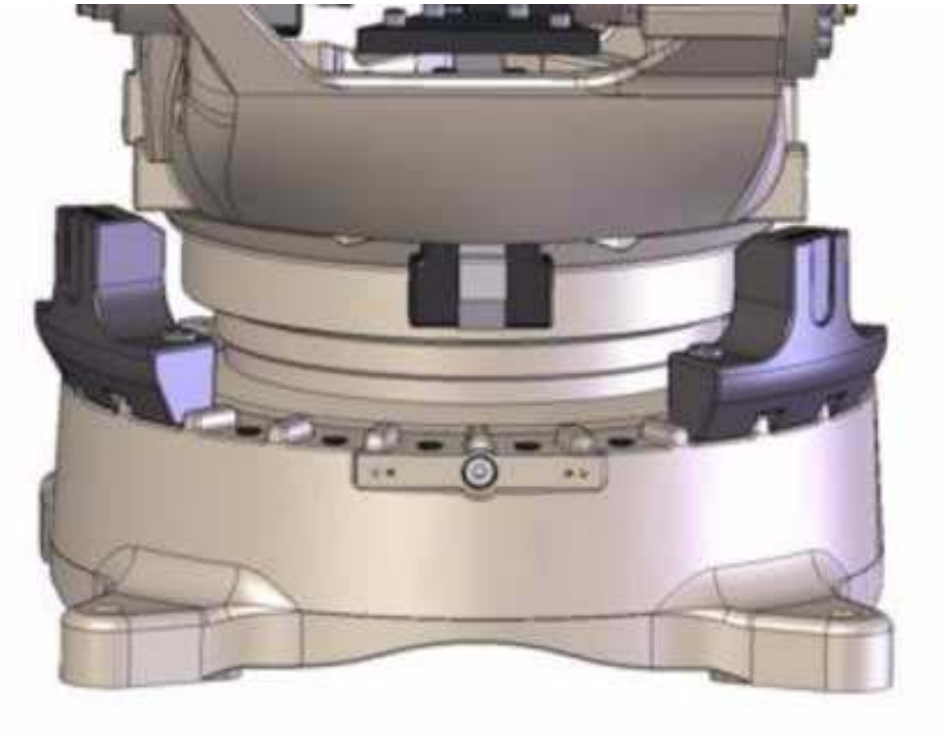
Per lo schema elettrico interno del gruppo micro fare riferimento al Circuit Diagram del robot.

Tab. 8.1 - Caratteristiche elettriche gruppo parzializzazione area lavoro asse 1, asse 2 e asse 3

DATI ELETTRICI	
Tipo switch	BSE 85 per DIN EN 60204-1
Isolamento	Gruppo C (VDE 0110)
Tensione massima	50 Vac
Corrente massima	2 A
Carico minimo	≥ 20 mA
Resistenza di contatto	< 40 mΩ
Corrente di interruzione	2 A, cos φ=0,8



8.4 Gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 1 (Cod. CR82342100)



Tab. 8.2 - Limitazione corse ottenibili con il gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 1

Pos.	Corsa asse 1 in senso negativo *Negative stroke axis 1*		Corsa asse 1 in senso positivo *Positive stroke axis 1*	
	da *from* [°]	a *to* [°]	da *from* [°]	a *to* [°]
1	-	-	+150	-180
2	+135	+180	+135	-180
3	+105	+180	+105	-180
4	+90	+180	+90	-180
5	+75	+180	+75	-180
6	+60	+180	+60	-180
7	+45	+180	+45	-180
8	+30	+180	+30	-180
9	+15	+180	+15	-180
10	0	+180	0	-180
11	-15	+180	-15	-180
12	-30	+180	-30	-180
13	-45	+180	-45	-180
14	-60	+180	-60	-180
15	-75	+180	-75	-180
16	-90	+180	-90	-180
17	-105	+180	-105	-180
18	-120	+180	-120	-180
19	-135	+180	-135	-180
20	-150	+180	-	-

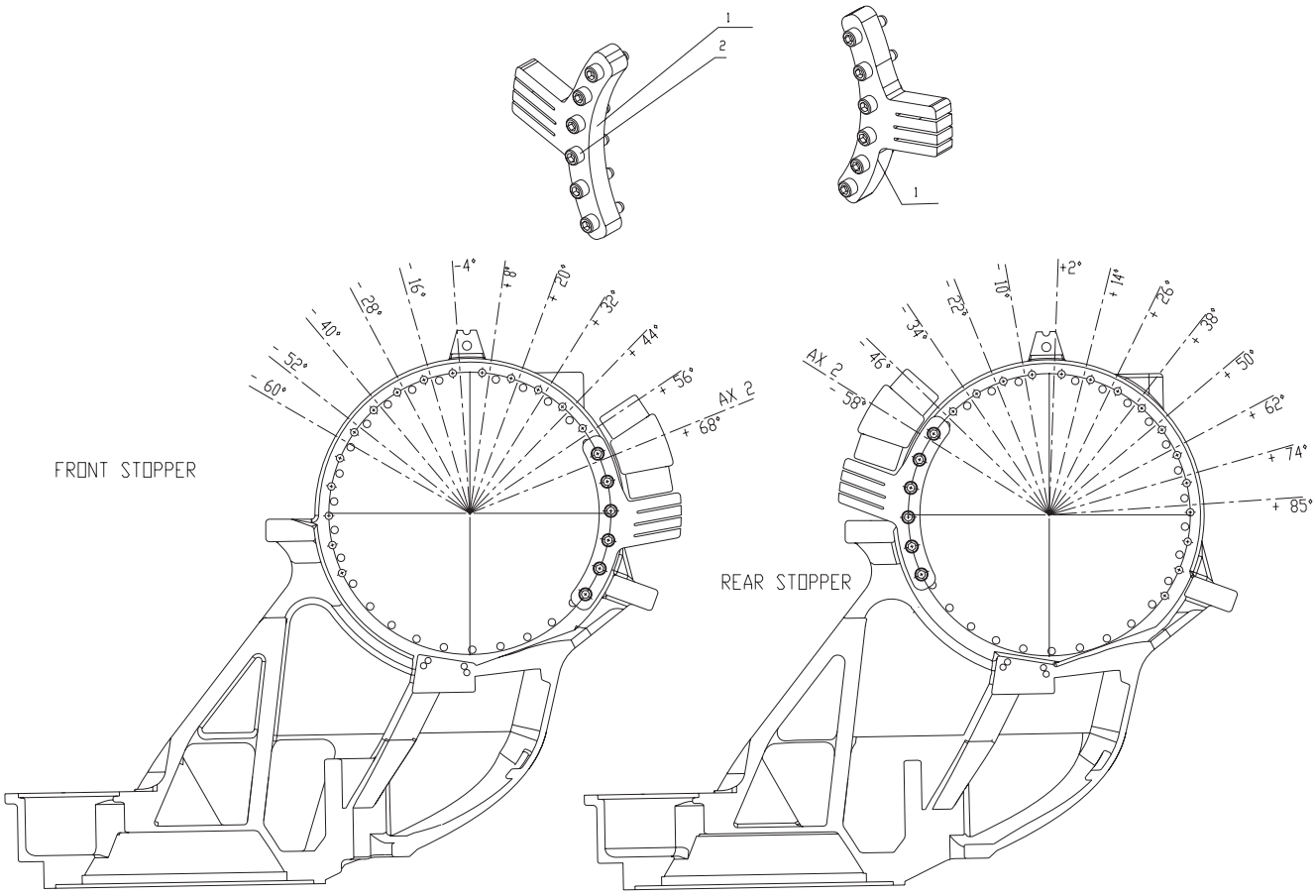
8.4.1 Descrizione

Il gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 1 permette di limitare la corsa dell'asse 1 nei due sensi di lavoro con passi di 15°. Il gruppo e' costituito da due tamponi di arresto da fissare mediante le viti in dotazione, nelle apposite sedi ricavate sulla base robot per limitare la corsa dell'asse 1 nei due sensi; in caso sia necessario limitare la corsa in un solo senso, si utilizzerà' solamente uno dei due arresti.
Il gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 1 soddisfa le condizioni di "sicurezza uomo" essendo in grado di assorbire tutta l'energia cinetica dell'asse.

A seguito di intervento del finecorsa (urto), devono essere sostituite le seguenti parti:
- arresto meccanico, viti di fissaggio e spine; tasselli in gomma su battente e viti di fissaggio.
Deve inoltre essere verificata l'integrità delle parti del robot interessate all'urto quali ad esempio: base nella zona di fissaggio del gruppo; colonna nella zona di fissaggio del battente; attrezzatura movimentata dal robot.
La mancata sostituzione delle parti danneggiate, pregiudica il corretto funzionamento (e quindi l'arresto del robot) in caso di successivi interventi.

A seguito di urto verificare il gioco dell'asse e recuperare gli eventuali cedimenti dell'asse.

8.5 Gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 2 (Cod. CR82344800)



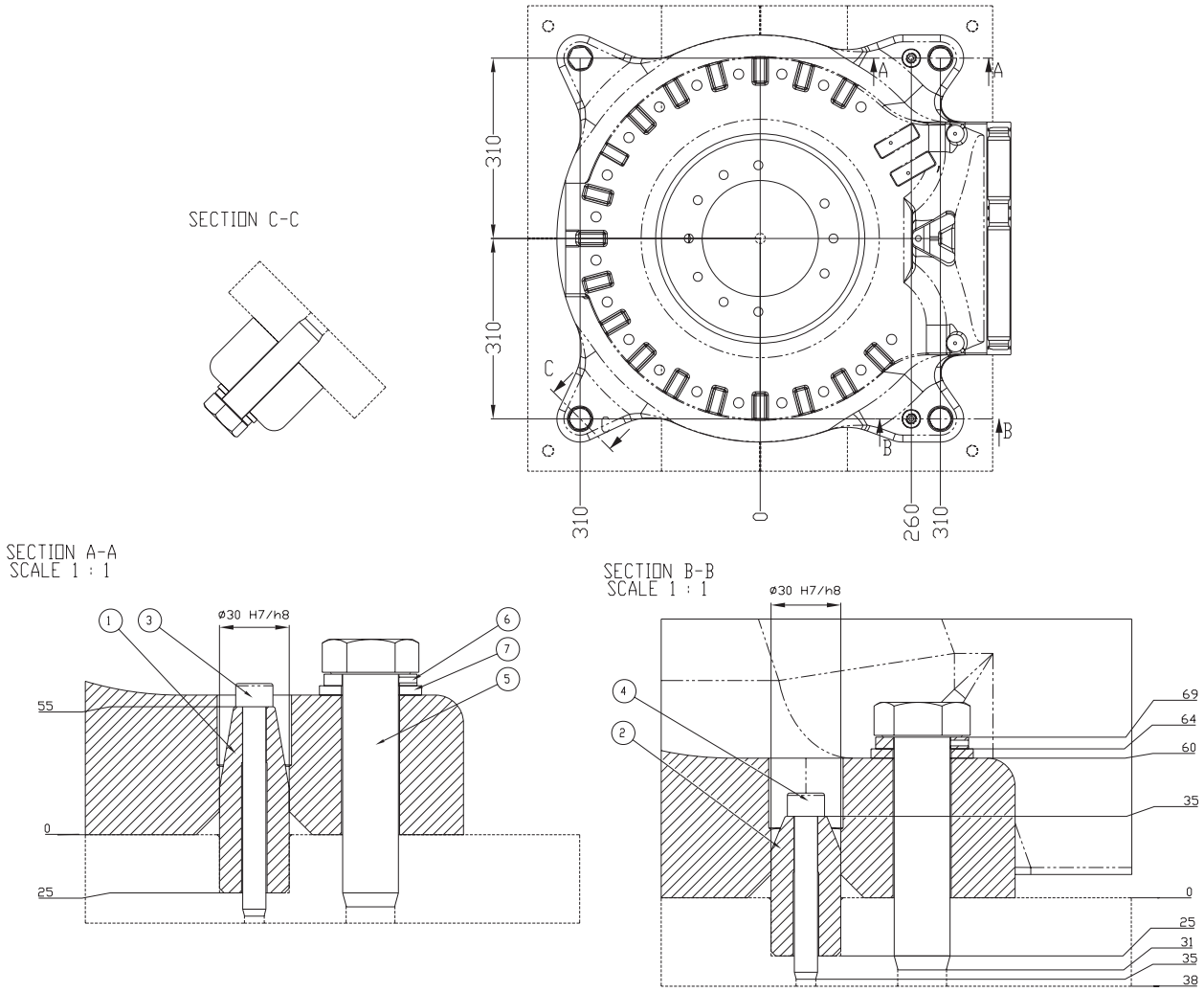
1. Front / Rear stopper ax.2
2. Vite TCEI M12 x 35 -12.9 [screw HSHC-ISO 4762]

8.5.1 Descrizione

Il gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 2 permette di ridurre la corsa dell'asse 2 nei due sensi di lavoro con passi di 15°.
Il gruppo è costituito da un due serie di 2 tasselli da interporre tra la struttura della colonna e il tampone elastico già esistente sul robot. Le limitazioni di corsa risultanti in funzione della posizione di montaggio dei tasselli sono riportate in figura Il gruppo finecorsa meccanico regolabile asse 2 permette di soddisfare le condizioni di "sicurezza uomo" in quanto è in grado di assorbire tutta l'energia cinetica dell'asse.

A seguito di intervento del finecorsa (urto), devono essere sostituite le seguenti parti:
- arresto meccanico, viti di fissaggio e spine;
- tasselli in gomma su battente e viti di fissaggio.
Deve inoltre essere verificata l'integrità delle parti del robot interessate all'urto quali ad esempio:
- base nella zona di fissaggio del gruppo;
- colonna nella zona di fissaggio del battente;
- attrezzatura movimentata dal robot.
La mancata sostituzione delle parti danneggiate, pregiudica il corretto funzionamento (e quindi l'arresto del robot) in caso di successivi interventi.

8.6 Gruppo viti e spine per fissaggio robot (Cod. CR82342700)



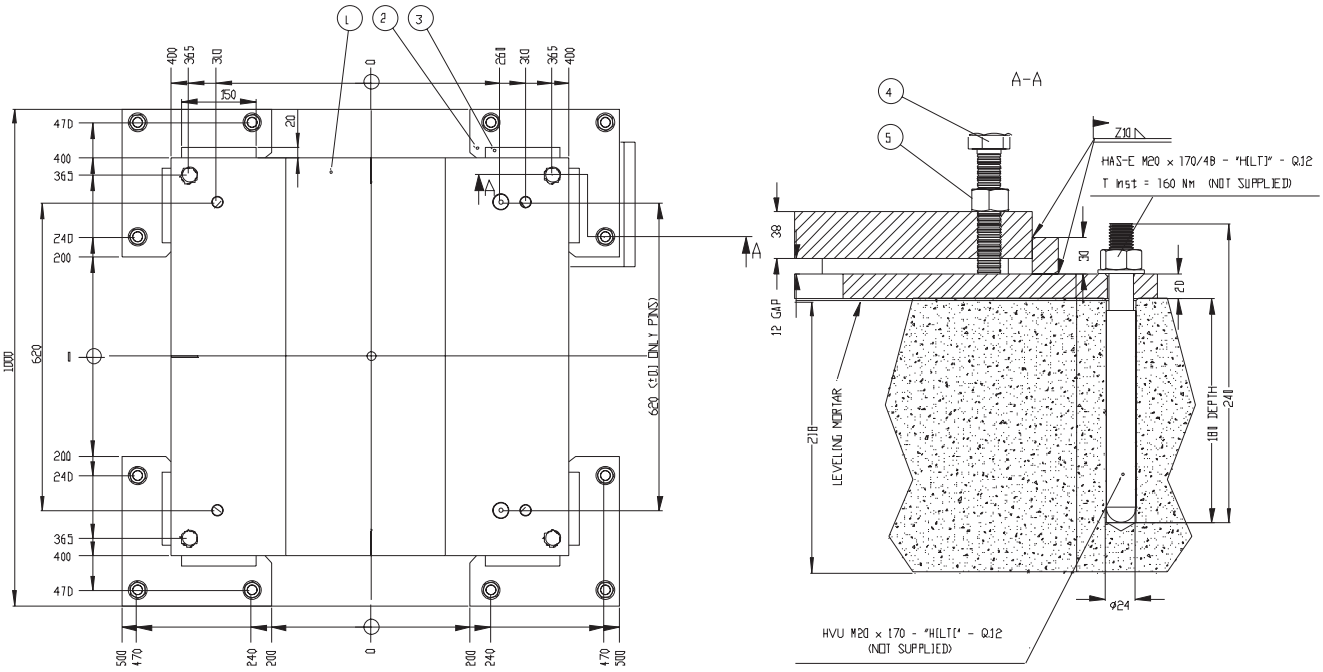
1. Centraggio Ø = 30 mm L = 80 mm (q.tà = 1)
2. Centraggio Ø = 30 mm L = 60 mm (q.tà = 1)
3. Vite TCEI M 10 x 90 (8.8) (q.tà = 1)
4. Vite TCEI M 10 x 70 (8.8) (q.tà = 1)
5. Vite TE parzialmente filettata M 24 x 100 (8.8.) (q.tà = 6)
6. Rosetta elastica spaccata Ø = 24mm (q.tà = 6)
7. Rosetta piana Ø = 24 mm (q.tà = 6)

8.6.1 Descrizione

Il gruppo è composto dalle viti e spine necessarie per il fissaggio del robot ad una piastra in acciaio opportunamente predisposta con le forature

La piastra in acciaio e la sua predisposizione per il fissaggio del robot deve essere fatta a cura dell'installatore con riferimento alla figura Cap.8.6 - Gruppo viti e spine per fissaggio robot (Cod. CR82342700) a pag. 48 seguente.

8.7 Gruppo piastra livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82342800)


A-A
HAS-E M20 x 170/48 - "HILTI" - Q12
T inst = 160 Nm (NOT SUPPLIED)
HVU M20 x 170 - "HILTI" - Q12
(NOT SUPPLIED)
LEVELING MORTAR
12 GAP
181 DEPTH
620 (10) ONLY PINS

1. Piastra livellabile (q.tà =1)
2. Piastra (q.tà = 4)
3. Regolo (q.tà = 8)
4. Vite TE INTERAMENTE FILETTATA M20x100-8.8 (q.tà = 4)
5. Dado esagonale M20 -8 FE/ZN 12 (q.tà = 4)

La figura illustra un esempio di fissaggio della piastra al pavimento. Altre soluzioni possono essere realizzate a cura dell'installatore purchè siano verificate le sollecitazioni scaricate dal robot e le condizioni di resistenza del piano di fissaggio (vedere Cap.7.4 - Sollecitazioni alla struttura di supporto a pag. 38 nel presente manuale).

8.7.1 Descrizione

Il gruppo piastra livellabile per fissaggio robot consente di fissare correttamente il robot a terra. Tale gruppo permette di soddisfare i seguenti requisiti:

– garantire una buona planarita' del piano di appoggio, in modo da non creare sollecitazioni anomale sulla struttura della base robot.

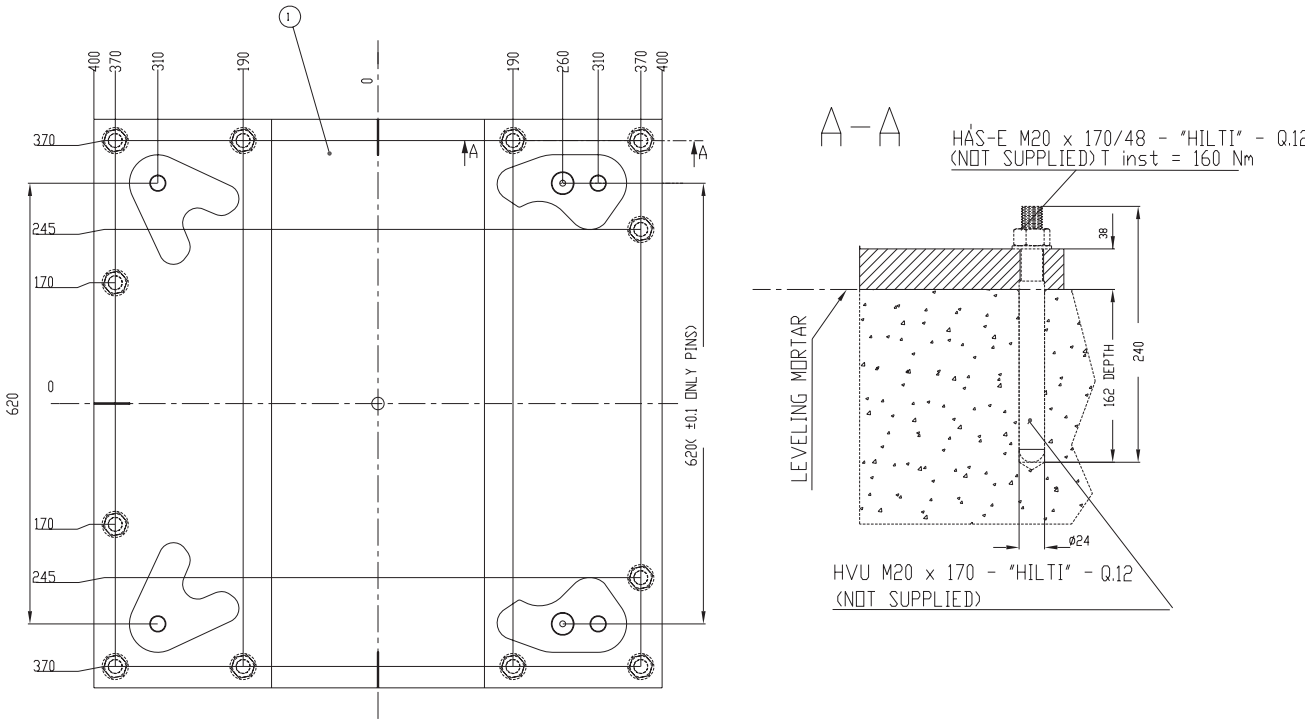
– avere la possibilità' di montaggio del robot "in bolla" per agevolare le applicazioni di "off-line programming"

Il gruppo e' composto da:

– quattro piastre in acciaio da fissare a pavimento mediante ancoraggi di tipo chimico (per un totale 16 ancoraggi non compresi nella fornitura).

– una piastra livellabile da saldare sulle piastre sopra specificate dopo aver raggiunto la condizione di livellamento ottimale del robot agendo sulle apposite viti di livellamento

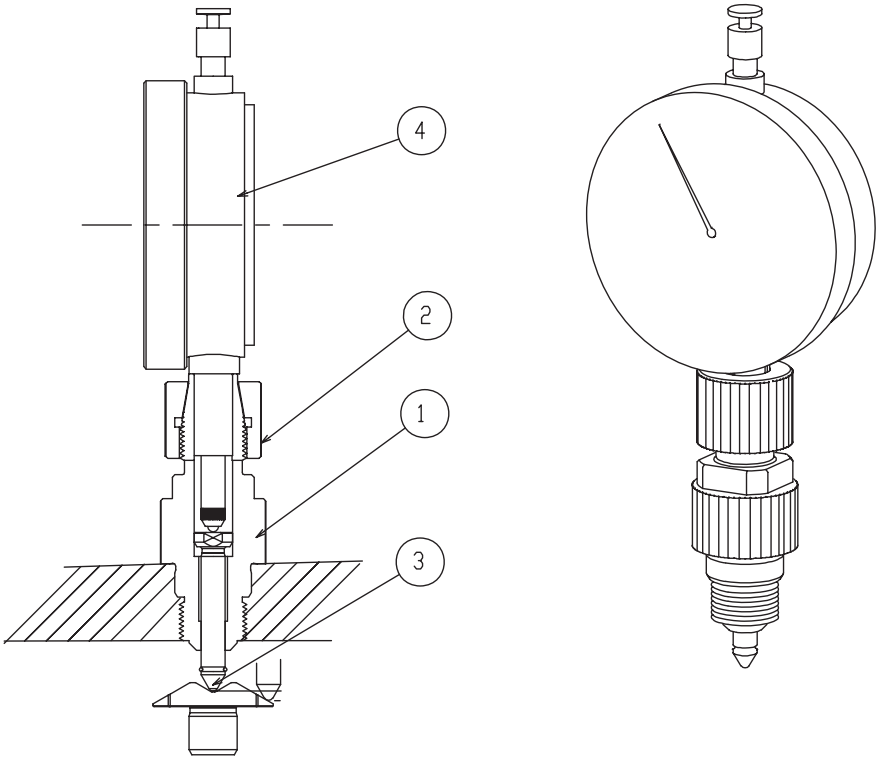
8.8 Gruppo piastra non livellabile per fissaggio robot (Cod. CR82343100)



1. Piastra fissaggio robot

La figura illustra un esempio di fissaggio della piastra al pavimento. Altre soluzioni possono essere realizzate a cura dell'installatore purchè siano verificate le sollecitazioni scaricate dal robot e le condizioni di resistenza del piano di fissaggio (vedere Cap.7.4 - Sollecitazioni alla struttura di supporto a pag. 38 nel presente manuale).

8.9 Attrezzo per calibrazione manuale (Cod. 82314100)

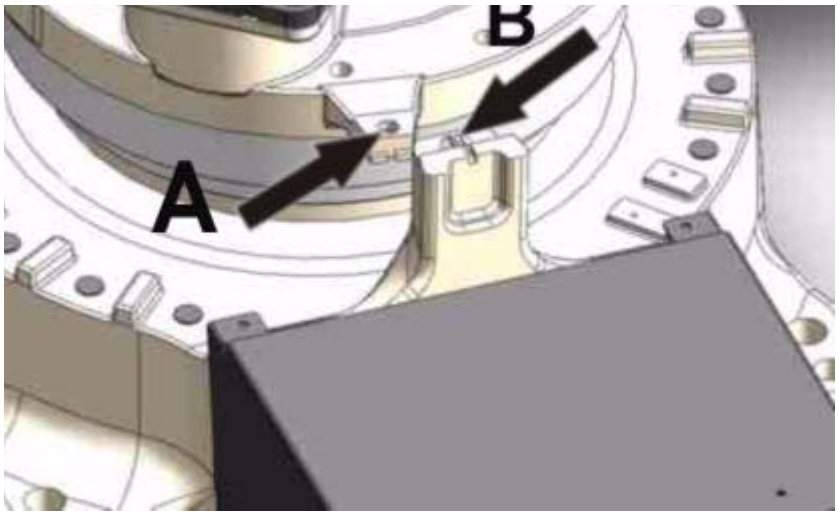
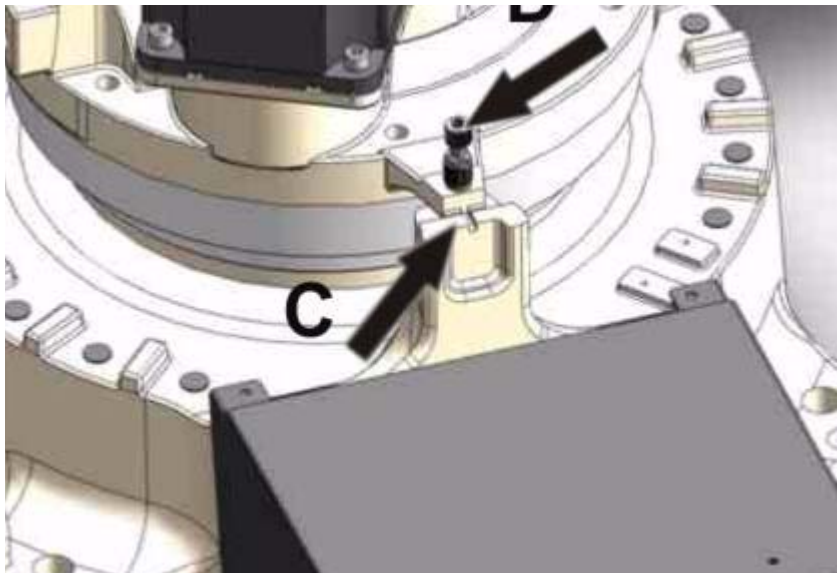
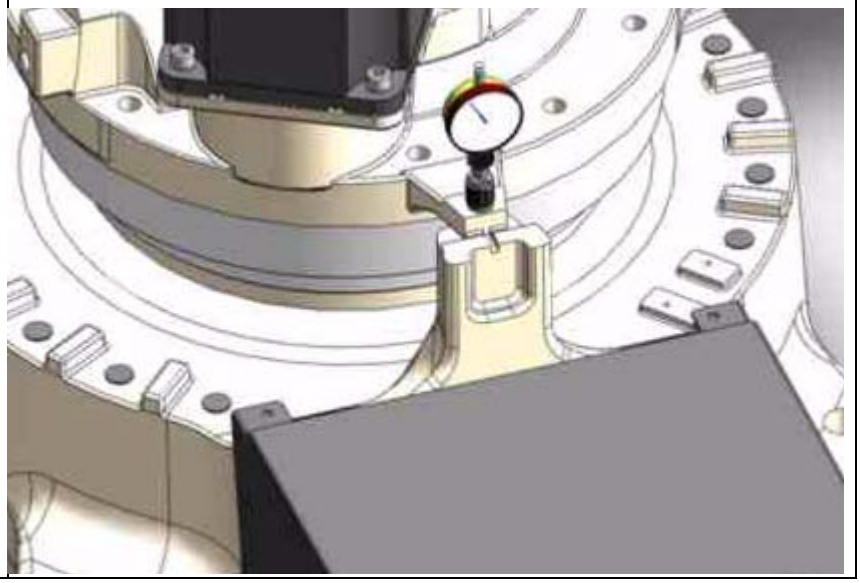


1. Portacomparatore
2. Ghiera conica
3. Tastatore
4. Comparatore

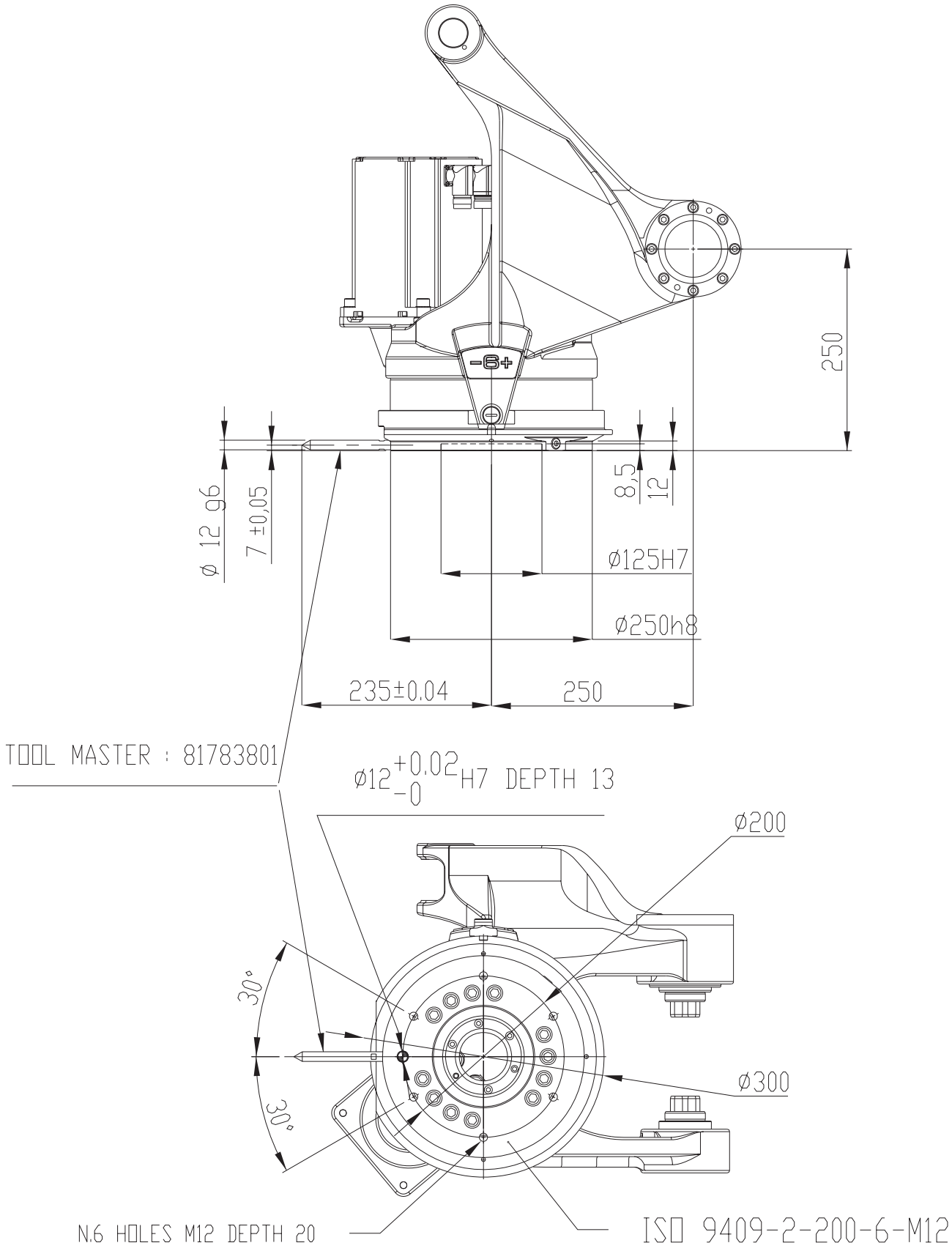
8.9.1 Descrizione

Il gruppo attrezzo di calibrazione con comparatore permette di effettuare la corretta calibrazione di ciascun asse robot in modo manuale
Il gruppo e' composto da un attrezzo portacomparatore da avvitare nelle sedi specifiche ricavate su ciascun asse del robot e da un comparatore centesimale per il rilevo della corretta posizione di calibrazione.

Tab. 8.3 - Esempio utilizzo attrezzo di calibrazione

a. Rimozione delle protezioni dall'indice di riferimento per calibrazione (B) e dalla sede per l'attrezzo porta comparatore (A)	
b. Allineamento visivo delle tacche di riferimento (C) per calibrazione c. Montaggio dell'attrezzo portacomparatore (D).	
d. Montaggio del comparatore e ricerca del punto di calibrazione asse sul comparatore	

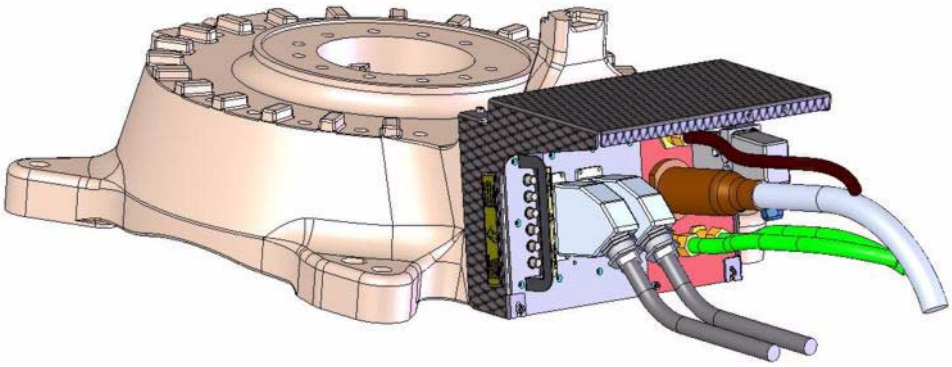
8.10 Gruppo attrezzo calibrato (Cod. 81783801)



8.10.1 Descrizione

Il gruppo attrezzo calibrato viene utilizzato per il calcolo del **TCP** (Tool Center Point) relativo alla flangia robot.
Il gruppo e' costituito da un puntale cilindrico di lunghezza definita in modo che l'estremita' risulti posizionata in un punto preciso rispetto al centro del polso.
Tale puntale viene avvitato direttamente sulla flangia di uscita asse 6 in posizione radiale ad essa e non necessita di smontaggio dell'attrezzatura eventualmente installata sulla flangia stessa.

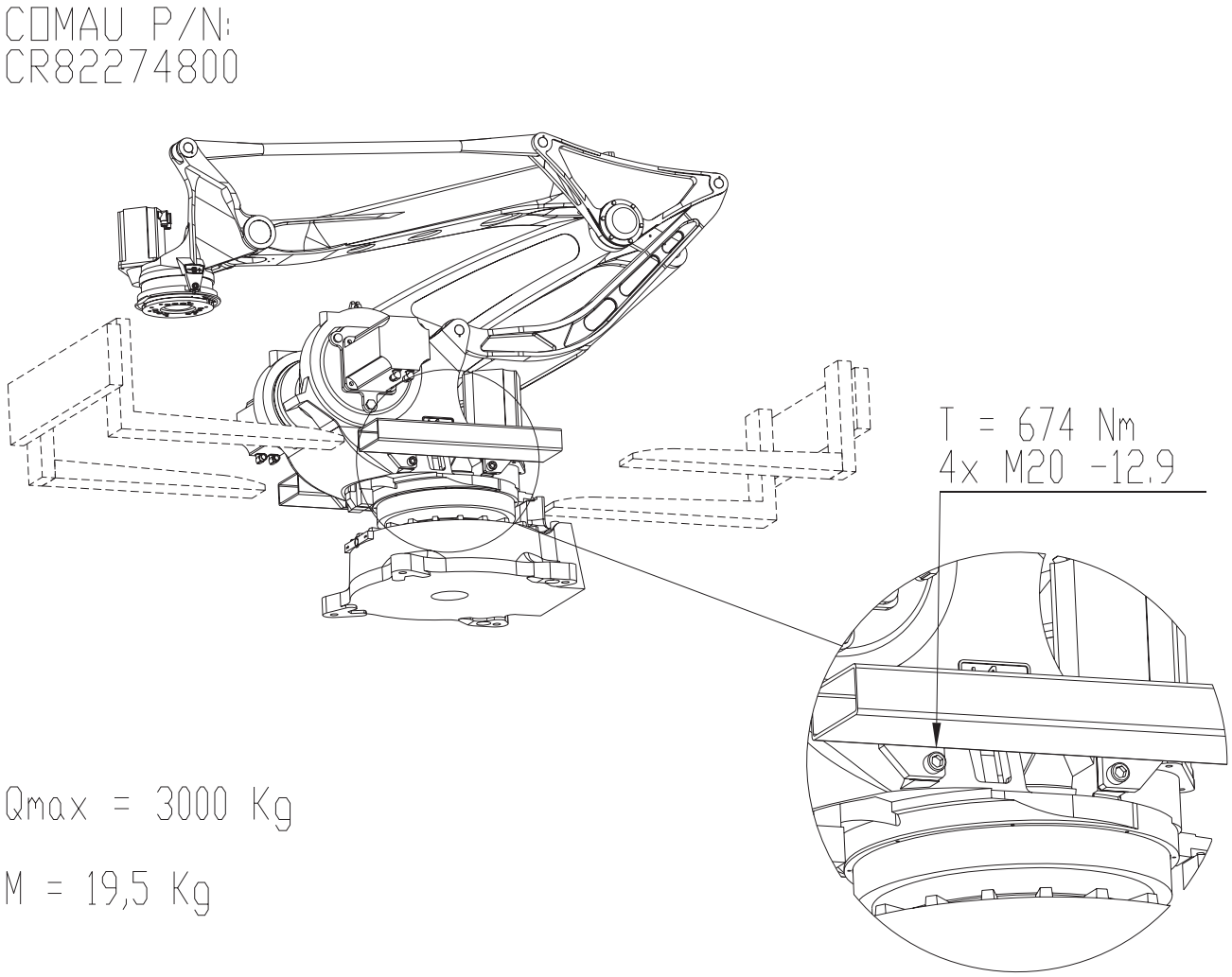
8.11 Gruppo protezione connessioni smistamento calpestabile (Cod. CR82352200)



8.11.1 Descrizione

Il gruppo è costituito da un robusto riparo in lamiera che viene fissato alla base del robot per proteggere il gruppo smistamento del robot e le connessioni dei cavi.

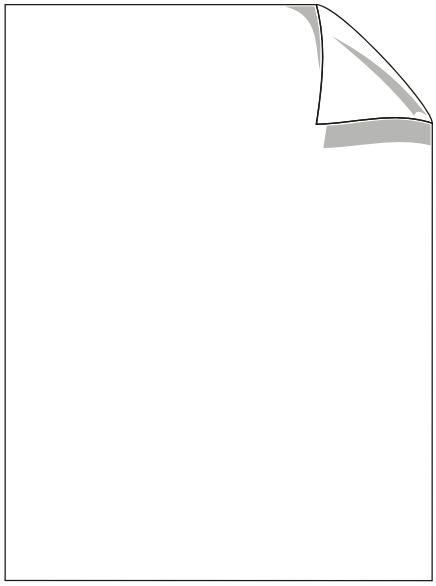
8.12 Gruppo forcolabilità (Cod. CR82274800)



Robot Axis Position	Axis			
	1	2	3	6
	0°	-70°	-85°	--

8.12.1 Descrizione

Il gruppo forcolabilita' e' una opzione indispensabile per il sollevamento del robot mediante carrello elevatore. la presa del carrello e' possibile sia posteriormente che laterarmente al robot. Il gruppo e' costruito in profilati di acciaio rettangolare elettrosaldati e viene fissato alla colonna del robot.



COMAU

Comau in the World

COMAU S.p.A.
Headquarters
Via Rivalta, 30
10095 Grugliasco - TO (Italy)
Tel. +39-011-0049111

Powertrain Machining & Assembly
Via Rivalta, 30-49
10095 Grugliasco - TO (Italy)
Tel. +39-011-0049111
Telefax +39-011-0049688

Body Welding & Assembly
Strada Borgaretto, 22
10092 Borgaretto di Beinasco - TO (Italy)
Tel. +39-011-0049111
Telefax +39-011-0048672

Robotics & Service
Via Rivalta, 30
10095 Grugliasco - TO (Italy)
Tel. +39-011-0049111
Telefax +39-011-0049866

Engineering, Injection Moulds & Dies
Via Bistagno, 10
10136 Torino (Italy)
Tel. +39-011-005171I
Telefax +39-011-0051882

Comau France S.A.
5-7, rue Albert Einstein
78197 Trappes Cedex (France)
Tel. +33-1-30166100
Telefax +33-1-30166209

Comau Estil
10, Midland Road
Luton, Bedfordshire LU2 0HR (UK)
Tel. +44-1582-817600
Telefax +44-1582-817700

Comau Deutschland GmbH
Monzastrasse 4D
D-63225 Langen (Germany)
Tel. +49-6103-31035 -0
Telefax +49-6103-31035-29

German Intec GmbH & Co. KG
Im Riedgrund 1
74078 Heilbronn (Germany)
Tel. +49-7131 28 22-0
Telefax +49-731 28 22-400

Mecaner S.A.
Calle Aita Gotzon 37
48610 Urduliz - Vizcaya (Spain)
Tel. +34-94-6769100
Telefax +34-94-6769132

Comau Poland Sp. ,Z.O.O.
Ul. Turyńska 100
43-100 Tychy (Poland)
Tel. +48-32-2179404
Telefax +48-32-2179440

Comau Romania S.R.L.
Oradea, 3700 Bihor
Str. Berzei nr.5 Suite E (Romania)
Tel. +40-59-414759
Telefax +40-59-479840

Comau Russia S.R.L.
Ul. Bolshaya Dmitrovka 32/4
107031 Moscow (Russian Federation)
Tel. +7-495-7885265
Telefax +7-495-7885266

Comau SPA Turkiye Bursa Isyeri
Panayir Mah. Buttimis Iş Merkezi
C Block Kat 5 no.1494
16250 Osmangazi/Bursa (Turkey)
Tel. +90-0224-2112873
Telefax +90-0224-2112834

Comau Inc.
21000 Telegraph Road
Southfield, MI 48034 (USA)
Tel. +1-248-3538888
Telefax +1-248-3682531

Comau Pico Mexico S. de R.L. de C.V.
Av. Acceso Lotes 12 y 13
Col. Fracc. Ind. El Trébol 2° Secc.
C.P. 54610, Tepotzotlan (Mexico)
Tel. +11-52-5 8760644
Telefax +11-52-5 8761837

Comau Canada Inc.
4325 Division Road Unit # 15
Ontario N9A 6J3 (Canada)
Tel. +1-519-9727535
Telefax +1-519-9720809

Comau do Brasil Ind. e Com. Ltda.
Rua Do Paraíso, 148 - 4° Andar
Paraíso - Cep. 04103-000
São Paulo - SP (Brazil)
Tel. +55-11-21262424
Telefax +55-11-32668799

Comau Argentina S.A.
Ruta 9, Km 695
5020 - Ferreyra
Córdoba (Argentina)
Tel. +54-351-4503996
Telefax +54-351-4503909

Comau SA Body Systems (Pty)
Hendrik van Eck Drive
Riverside Industrial Area
Uitenhage 6229 (South Africa)
Tel. +27-41-9953600
Telefax +27-41-9229652

Comau (Shanghai) Automotive Equipment Co., Ltd.
Pudong, Kang Qiao Dong Road Nr. 1300
Block 2 — Kang Qiao
201319 Shanghai (P.R.China)
Tel. +86-21-68139900
Telefax +86-21-68139622

Comau India Pvt. Ltd.
33Km Milestone Pune-Nagar Road
Shikrapur, Pune - 412208 (India)
Tel. +91.2137.678100
Telefax +91.2137.678110

COMAU Robotics services
Repair: **repairs.robotics@comau.com**
Training: **training.robotics@comau.com**
Spare parts: **spares.robotics@comau.com**
Technical service: **service.robotics@comau.com**